Fantozzi

Valentine G3

**RAPPORT SEANCE 4 :**

Durant cette séance, nous avons travaillé ensemble avec Hajar pour mettre en place la connexion Bluetooth. En effet, elle avait travaillé sur la partie émettrice et le réglage de l’accéléromètre et il fallait qu’on combine nos deux codes pour que la connexion entre le bloc émetteur et le bloc récepteur se fasse.

J’ai commencé par connecter les deux modules ensemble : lorsqu’on tapait un message sur le moniteur série du module maître, on le recevait sur le moniteur série esclave. Puis nous avons intégré les programmes des modules Bluetooth dans nos codes respectifs. Nous avons pu avoir rapidement les données de l’accéléromètre dans le moniteur série du module esclave et pourtant le robot ne se déplaçait pas en fonction de ces données. Il s’agissait simplement d’un problème de guillemets qui empêchait les instructions relatives à la rotation des roues d’être exécutées. Une fois le problème résolu, nous avons pu tester notre robot afin d’adapter et régler au mieux le fonctionnement des servomoteurs. Nous avons remarqué que le bouton poussoir qui était placé dans le bloc récepteur n’était pas pratique et qu’il fallait mieux le placer dans le bloc émetteur sur le gant. Ensuite on a refait les montages sur des plaques d’essai plus petites afin de les installer plus facilement dans le robot et sur le gant.

Notre robot R2D2 se déplace désormais en fonction des mouvements de la main. (voir vidéo)