



ARROW

MATICS

Présentation

Mi-parcours

Pujol Elise Sciarra Maugan

Avancement :

```
void setup(){
  Serial.begin(9600);
  pinMode(RxD, INPUT);
  pinMode(TxD, OUTPUT);
  pinMode(pression, OUTPUT);
  digitalWrite(pression, HIGH);
  BTSerie.begin(9600);
  Serial.println("En attente de la commandes
AT");
  delay(100);
  BTSerie.print("AT+VERSION");
  delay(1000);
  monMoteurPap.setSpeed(200);
}
```

```
void loop() {
  char recvChar;
  if (BTSerie.available()) {
    recvChar = BTSerie.read(); //lecture
    if(recvChar == 'A') {
      rotG=true;
    }
    if(recvChar == 'a') {
      rotG=false; }
    Serial.print(recvChar); }
    if(rotG==true) {
      monMoteurPap.step(1);
      dep-=1;
    } if (rotG==false) {
      monMoteurPap.step(0); }
    if (Serial.available()) {
      recvChar = Serial.read(); //lecture
      BTSerie.write(recvChar); //écriture
    }
  }
```

Avancement :

- Contrôle du rechargement avec remise en position du moteur
 - Contrôle de la rotation des moteurs via le téléphone avec communication Bluetooth
 - Alimentation du compresseur grâce à une batterie et contrôle via Arduino puis via téléphone
- > La partie code est quasiment terminée
- Nous avons pris du retard sur le montage car nous avons un problème pour gérer la pression

Problèmes :

- Pour la propulsion :

Electrovanne :



Pression trop haute pour un petit dispositif

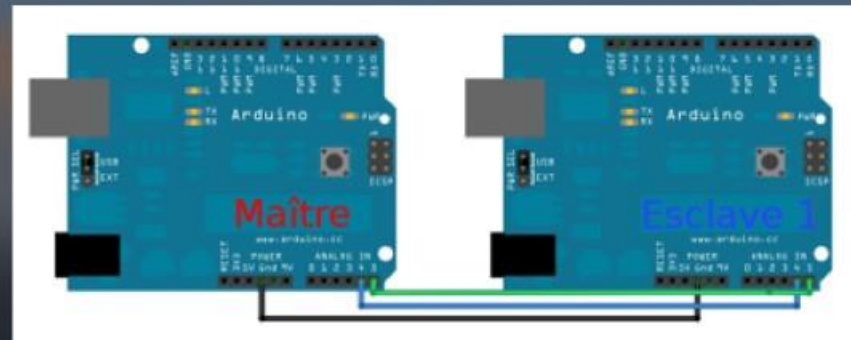
Solénoïde :



Compression pas assez forte pour notre câble

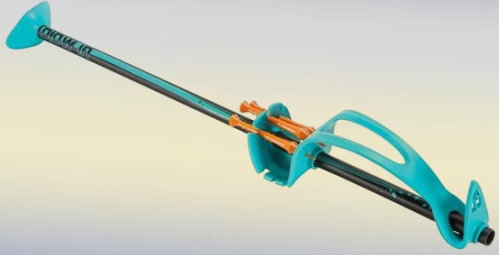
- Pour le reste :

Connexion :



Arriver à bien désigner les pattes et que les informations du deuxième Arduino soient aussi transmises en Bluetooth

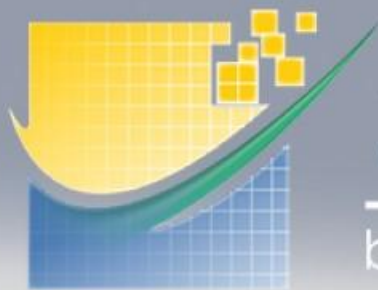
Matériel :



Ressources nécessaires

- Une sarbacane
- 3 moteurs pas à pas
- Compresseur à air
- ~~Une électrovanne~~ *un servomoteur*
- Un support rotatif
- Un barillet
- Un système Bluetooth (relié au téléphone)
- Pâte à modeler

Objectifs actuels :



SOFAB
by Telecom Valley



Planning :

[illegible]

Conclusion