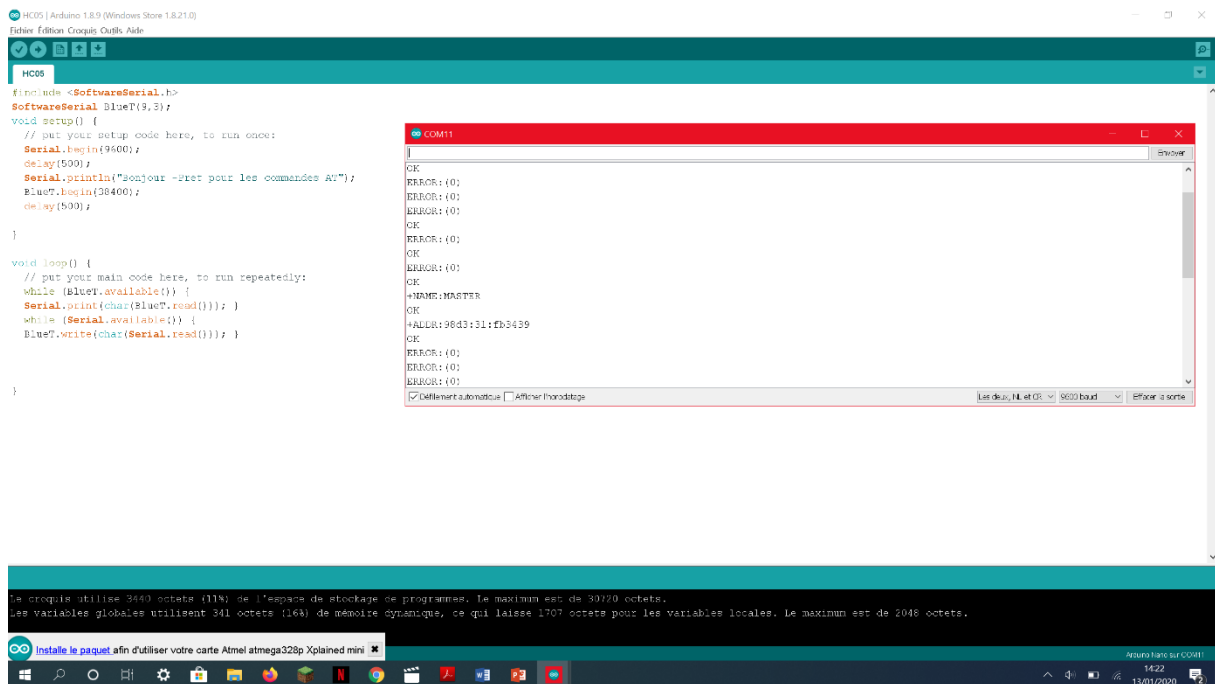


Rapport du 13/01/2020 :

- Fin de l'initialisation des deux modules bluetooths.
Le HC-06 étant déjà configuré, je me suis chargé de paramétrer le HC-05.



The screenshot shows the Arduino IDE interface. The main window displays the code for the HC05 module. The code includes the `SoftwareSerial` library and configures the module on pins 9 and 3. It sets a baud rate of 38400 and prints a message in the setup function. The loop function checks for incoming data and prints it to the serial monitor.

```
HC05
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial BlueT(9,3);
void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  Serial.begin(9600);
  delay(500);
  Serial.println("Bonjour -Prêt pour les commandes AT");
  BlueT.begin(38400);
  delay(500);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  while (BlueT.available()) {
    Serial.print(char(BlueT.read()));
  }
  while (Serial.available()) {
    BlueT.write(char(Serial.read()));
  }
}
```

The serial monitor window (COM11) shows the output of the code. It displays a series of "ERROR: (0)" messages, followed by "OK", "NAME:MASTER", "OK", and "ADDR:96d3:31:fb3439".

Le croquis utilise 3440 octets (11%) de l'espace de stockage de programmes. Le maximum est de 30720 octets.
Les variables globales utilisent 341 octets (16%) de mémoire dynamique, ce qui laisse 1707 octets pour les variables locales. Le maximum est de 2048 octets.

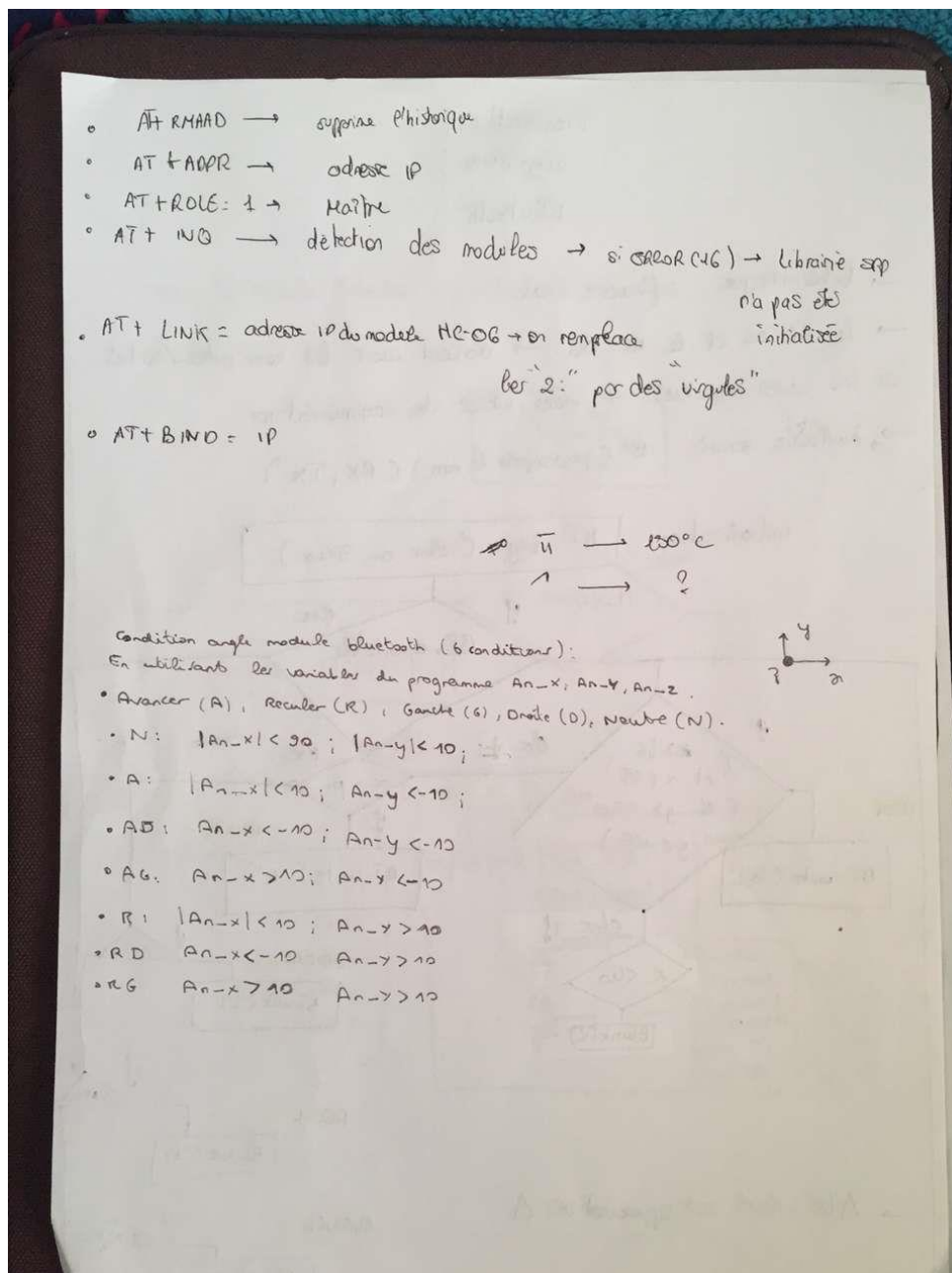
installe le paquet afin d'utiliser votre carte Atmel atmega328p Xplained mini

Arduino IDE sur COM11
14:22
13/01/2020

Code HC-05 initialisation.

- Problème pour la puissance des moteurs, les roues ne tournent pas assez vite. Test changement de piles et test du programme inefficace sur le problème. Devrait-on prendre des moteurs plus puissants ?

- Réalisation du programme de l'accéléromètre pour récupérer la valeur des angles sur x,y,z. J'ai pu calculer les angles sur les trois axes dans mon programme pour ensuite les afficher dans le moniteur série et pour ainsi tester les angles que me retourner l'accéléromètre. J'ai donc établi les 6 conditions d'angles nécessaires au déplacement de notre voiture avec le gant (décrit sur la feuille ci-dessous). Ces conditions pourront être améliorées pour établir des mouvements progressifs (accélération progressive etc...)



Tsiory lui s'est occupé principalement des algorithmes sur les connections bluetooth entre la voiture et le gant. Il s'est aussi charger des connections du lilypad (carte arduino pour le gant) que nous venons de recevoir.