

## **Rapport séance 2 Morgan Airola :**

Tout d'abord j'ai achevé l'assemblage de mon « levier » de catapulte. Comme il n'y avait pas de vis adapter pour la taille du morceau de bois j'ai utilisé du scotch pour réaliser l'assemblage. Voici le lien du résultat (video youtube)

<https://www.youtube.com/watch?v=CjC8ecFQfdo&feature=youtu.be>

Je vais maintenant connecter ce servo moteur à mon téléphone afin de pouvoir le lancer en bluetooth , le tir s'effectuera donc en bt. J'ai perdu beaucoup de temps car j'avais inversé le branchage de TX et RX.

Voici le lien du résultat à la fin de la séance (video sur youtube)

<https://www.youtube.com/watch?v=E0ipJqYNxmA&feature=youtu.be> (j'ai fait une petite erreur en mettant la video en ligne j'ai mis un minuteur qui fait que la vidéo ne sera publier que le jeudi 19 décembre à minuit veuillez m'excuser).

### **Problème rencontrer :**

J'ai perdu pas mal de temps sur des erreurs de montages notamment pour le module bluetooth, maintenant la chose que je dois gérer est le fait que mon bouton sur mon téléphone envoie deux info au buffer, un 'M' si j'appuie sur le bouton et un 'm' si je n'appuie pas. Je n'ai pas traité ce dernier cas ce qui explique le mouvement imparfait de mon levier. Il faut donc que je gère ce cas dans mon code arduino. Une fois que j'aurai le ressort et le joueur je pourrais alors mener des expériences pour connaître l'angle nécessaire pour tirer et la distance possible du terrain.

(code du levier en bluetooth)

```
#include<SoftwareSerial.h>
#include <Servo.h>
#define RX 10
#define TX 11
#define servoPin 9
Servo servo;
SoftwareSerial BlueT(RX,TX);

char Data;

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  BlueT.begin(9600);
  servo.attach(servoPin);
}

void loop() {
  if (BlueT.available()){
    Data=BlueT.read();
    Serial.print(Data);

    }
  if (Data=='M') {
    for (int angle=0;angle<180;angle++) {
      servo.write(angle);}
  }
```