

## Rapport Séance Yang Benjamin 18/01/2024

- Résolution de problèmes : Il y avait quelques soucis avec la connexion bluetooth, il a donc fallu remettre en marche ce dernier.
- Présentation orale : légère préparation juste avant pour ne pas oublier de parler de certains éléments.
- Mise en place d'une navigation directionnelle : Ayant essayé le joystick avec les valeurs de l'angle et du rayon, nous avons rencontré des difficultés dues à la continuité de nos blocs conditionnels. Autrement dit, lors du passage d'une condition à l'autre, les moteurs réagissaient avec un léger délai qui ne permettait pas de le mettre en place. Nous avons donc réfléchi puis trouvé que les directions diagonales ne nous intéressaient pas : en effet, notre bateau étant ramasseur de déchets, de simples directions suffisent. Ainsi, nous avons remis la jauge qui nous permet de contrôler la vitesse de notre bateau (càd des moteurs) ainsi que 4 flèches directionnelles qui nous permettent de tourner, avancer ou reculer.

```
void loop() {  
  
  if (BlueT.available()) { //Si il y a un message  
    Data = BlueT.read();  
    if (Data=='J') {  
      Direction = BlueT.parseInt(); //renvoie la direction  
      Serial.println(Direction);  
    }  
  
    if (Data=='A') {  
      PWM = BlueT.parseInt(); //renvoie le PWM  
      Serial.println(PWM);  
      if (Direction == 1) {  
        analogWrite(ENA, PWM);  
        analogWrite(ENB, PWM);  
      }  
  
      else if (Direction == 2) {  
        analogWrite(ENA, PWM);  
        analogWrite(ENB, 0);  
      }  
  
      else if (Direction == 4) {  
        analogWrite(ENA, 0);  
        analogWrite(ENB, PWM);  
      }  
    }  
  
    else if (Direction == 4) {  
      analogWrite(ENA, 0);  
      analogWrite(ENB, PWM);  
    }  
  
    else if (Direction == 3){  
      digitalWrite(IN1,HIGH);  
      digitalWrite(IN2,LOW);  
  
      // Direction du Moteur B  
      digitalWrite(IN3,HIGH);  
      digitalWrite(IN4,LOW);  
  
      analogWrite(ENA, PWM);  
      analogWrite(ENB, PWM);  
    }  
  
    else if (Direction == 0) {  
      analogWrite(ENA, 0);  
      analogWrite(ENB, 0);  
    }  
  }  
}
```