

Séance 7 :

Objectifs de séance :

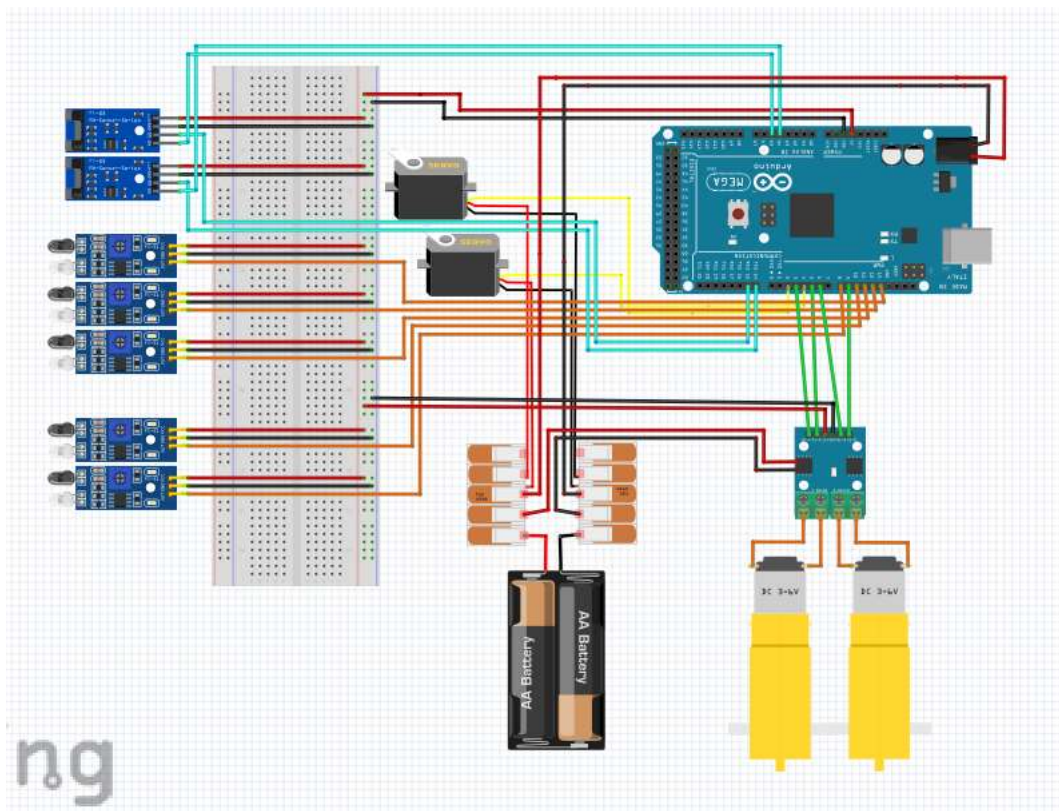
- Modifier le programme pour récupérer et déposer un colis
- Modifier le montage sur Fritzing

Tout d'abord, j'ai modifié le programme pour pouvoir récupérer ou déposer un colis à l'aide des servomoteurs.

Pour déposer un colis, dès le début, lorsque le robot se trouve à l'accueil, on actionne les servomoteurs pour lever la palette sur laquelle se trouve le colis. Ensuite, lorsque le robot est arrivé au niveau de l'étagère, on actionne les servomoteurs pour déposer la palette sur l'étagère.

Pour récupérer un colis, lorsque le robot est arrivé en dessous de l'étagère, on actionne les servomoteurs pour lever la palette sur laquelle se trouve le colis.

Ensuite, j'ai modifié le montage sur Fritzing. J'ai remplacé la carte Arduino UNO par la carte Arduino MEGA 2560 et j'ai ajouté les deux capteurs IR.



Objectif de la prochaine séance : tester avec des colis