

Séance 16 :

Objectif de séance :

- Modifier le programme en utilisant la communication RF et les servomoteurs

Tout d'abord, les pin des modules RF n'étaient plus soudés, il a donc fallu les souder de nouveau et nous avons aussi soudé les pin au module RF qui sera utilisé pour le deuxième robot.

Ensuite, j'ai ajouté au programme le code réalisé par mon binôme concernant la communication RF. J'ai aussi modifié le programme pour activer les servomoteurs au bon moment.

Désormais, l'utilisateur indique une lettre qui correspond à un objet, si cet objet est placé sur une des étagères, le robot reçoit la lettre de l'étagère sur laquelle est placé l'objet, sinon, il s'agit d'un objet à déposer sur une des étagères.

Donc, lorsque le robot se trouve à l'accueil, il attend de recevoir la lettre R ou D pour savoir s'il va récupérer ou déposer un colis puis la lettre A ou B qui correspond à l'étagère vers laquelle il doit se diriger.

Par exemple, si le robot reçoit les lettres D et A, lorsqu'il est à l'accueil, les servomoteurs soulèvent la palette sur laquelle se trouve le colis, le robot se rend à l'étagère A, il dépose la palette sur l'étagère grâce aux servomoteurs puis repart. Une fois arrivé à l'accueil, le robot attend de nouveau de recevoir les lettres R ou D et A ou B.

Objectif de la prochaine séance : Tester le programme