

Séance 18 :

Objectifs de séance :

- Modifier le programme du robot 1
- Modifier le programme qui envoie les consignes aux robots
- Commencer le programme du deuxième robot
- Tester la communication RF avec les deux robots

Tout d'abord, j'ai modifié le programme de l'ordinateur qui avait été réalisé par mon binôme. Au lieu de rentrer une lettre, l'utilisateur devra rentrer le chiffre 1 ou 2 qui correspond au robot 1 ou 2 puis la lettre de l'objet à déposer ou récupérer. J'ai aussi modifié la taille de l'entrepôt dans chaque programme pour ajouter les étagères C et D.

Avec la communication RF, les robots recevront tous les 2 trois caractères. Le premier caractère correspond au robot choisi par l'utilisateur (1 ou 2), le deuxième caractère correspond à récupérer ou à entreposer un colis (R ou E) et le troisième correspond à l'étagère (A, B, C ou D).

Ensuite, j'ai modifié le programme du robot pour qu'il se mette en route seulement lorsqu'il reçoit comme premier caractère 1. J'ai ajouté le code pour la communication RF pour que le robot 1 envoie au robot 2 la dernière intersection qu'il a franchie, ce qui permet de connaître sa position.

Enfin, j'ai commencé le programme du deuxième robot à partir de celui du robot 1. Le robot 2 se mettra en route lorsqu'il reçoit comme premier caractère 2 et ne tiendra pas compte de la consigne destinée au robot 1. Ensuite, à certaines intersections, il attendra de recevoir la position du robot 1 pour vérifier qu'il ne se trouve pas sur son chemin et éviter une collision.