Rapport de TP 7:

J'ai commencé la séance par régler un problème que j'avais avec le moteur pas à pas car lors de la dernière séance je n'arrivais plus à le faire tourner, je pensais au début que c'était un problème de branchement donc j'ai enlevé puis remit tous les câbles à leurs places pour être sur que si ça ne marcherait pas ce serait à cause du code, après avoir tout rebranché le moteur ne fonctionnait toujours pas donc j'ai utilisé le code exemple dans le cours de M.Masson afin de partir sur de bonnes bases. Après avoir régler ce problème de code tout fonctionnait parfaitement. Je me suis donc attaqué au code permettant de mouvoir la courroie de faire bouger le bras puis de faire revenir la courroie à la position de départ, voici donc le code quand j'appuie sur 1 des interrupteurs :

```
247
if (digitalRead(inter1) == 0){
 lcd.clear();
                                            248
 lcd.setCursor(0,0);
                                            249
 lcd.print("L'interrupteur 1");
                                            250
 lcd.setCursor(0,1);
                                            251
 lcd.print("Trop facile !!");
 digitalWrite(Dir,HIGH);
                                            252
 for (int x=0;x<200;x++){}
                                            253
   digitalWrite(Pas,HIGH);
                                            254
   delayMicroseconds(500);
                                            255
   digitalWrite(Pas,LOW);
   delay(4);
                                            256
                                            257
 digitalWrite(Dir,LOW);
 appuyer();
 lcdFastoche();
 for (int x=0;x<200;x++){
   digitalWrite(Pas,HIGH);
   delayMicroseconds(500);
                                            257
   digitalWrite(Pas,LOW);
                                            258
   delay(4);
                                            259
                                            260
 delay(1000);
                                            261
 setledBase();
```

delay(3000);

```
247
248 void appuyer(){
249 servotrappe.write(180);
250 delay(2000);
251 servobras.write(180);
252 delay(2000);
253 servobras.write(0);
254 delay(2000);
255 servotrappe.write(0);
256 delay(2000);
257 }
```

Je me suis ensuite attardé sur l'écran lcd et ce qu'il allait afficher en fonction de l'interrupteur activé en faisant les deux fonctions ci-dessous :

```
void setledBase(){
      lcd.clear();
       lcd.setCursor(0,0);
      lcd.print(" Alors.. tu ");
262
       lcd.setCursor(0,1);
      lcd.print("n'appuies plus ?");
263
264
265
     void lcdFastoche(){
      lcd.clear();
266
       lcd.setCursor(0,0);
267
       lcd.print("Je t'avais dit");
268
       lcd.setCursor(0,1);
269
270
      lcd.print("Fastoche");
271
```

La fonction setledBase sert lors du démarrage de la carte arduino, c'est donc le premier message qui sera affiché sur l'écran, la fonction lcdFastoche sera la lorsque le bras réussira a appuyer sur l'interrupteur afin de le désactiver. J'ai dû enfin souder le bouton qui permettra à la carte arduino de s'allumer par le biais d'une batterie externe alimenté en 7V, j'ai dû aussi refaire quelques soudure au niveau des interrupteurs car d'une semaine à l'autre quelques fils s'étaient déssoudés.