

Tentative de communication entre les 2 modules Bluetooth, entre le Maître et l'Esclave, je possède le module Esclave, j'ai donc utilisé ce programme :

Esclave

```
#include <SoftwareSerial.h>
#define RX 0
#define TX 1
SoftwareSerial BlueT(RX,TX);

void setup(){
  Serial.begin(38400);
  delay(500);
  Serial.println("Bonjour -Pret pour les commandes AT");
  BlueT.begin(38400);
  delay(500);}

void loop(){
  while(BlueT.available()){
    Serial.print(char(BlueT.read()));}
  while(Serial.available()){
    BlueT.write(char(Serial.read()));}
}
```

Puis nous avons fait l'Oral de présentation du Projet et de notre avancée.

En attendant de l'aide pour la communication Bluetooth, j'ai travaillé sur le programme du moteur puis sur les plans avec le positionnement de la caméra.

Le moteur refusait de fonctionner selon le programme, j'ai donc dû faire quelques tests afin de trouver d'où venait le problème, il venait en fait du délai qui était trop court entre les pas, j'ai donc dû augmenter celui-ci et voici donc l'état du programme actuel :

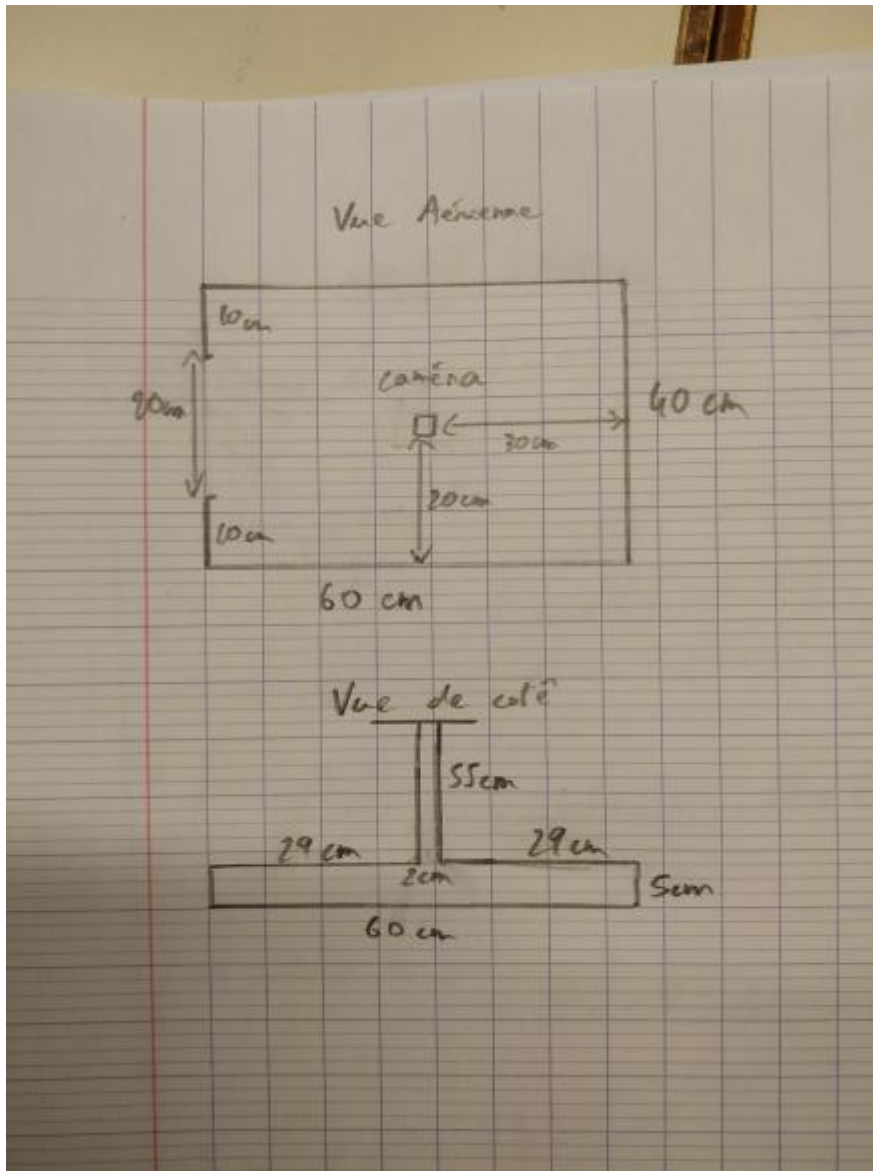
#### Moteur

```
const int Pas = 3; // Un pas du moteur
const int Dir = 2; // Sens de la rotation (Direction)
int PosB = 0; // Position de la Balle
int PosG = 0; // Position du Gardien
int nb = 100; // Nombre de pas à faire

void setup() {
    Serial.begin(115200);
    pinMode(Pas, OUTPUT);
    pinMode(Dir, OUTPUT);
    digitalWrite(Dir, HIGH);
}

void loop() {
    digitalWrite(Dir, HIGH); //remise du sens de base
    //réception de la position de la balle par la pixycam ici
    //calcul du nombre de pas "nb" à faire en fonction de
    //la position de la Balle PosB et du gardien PosG
    if(nb<0){ //changement du sens de rotation
        digitalWrite(Dir, LOW);
        nb = -nb ;
    }
    for(int x=0;x<nb;x++){ //rotation de nb pas
        digitalWrite(Pas, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas, LOW);
        delay(1);
    }
    delay(100);
}
```

Voici les plans papiers du babyfoot et du positionnement de la caméra, ils seront à reproduire sur ordinateur dans une version pour la découpeuse de bois :



Objectif de la prochaine séance : Demander à M.Masson de nous aider à faire communiquer les modules Bluetooth entre eux puis travailler sur le programme du moteur en fonction des coordonnées reçues.