

### Séance 3

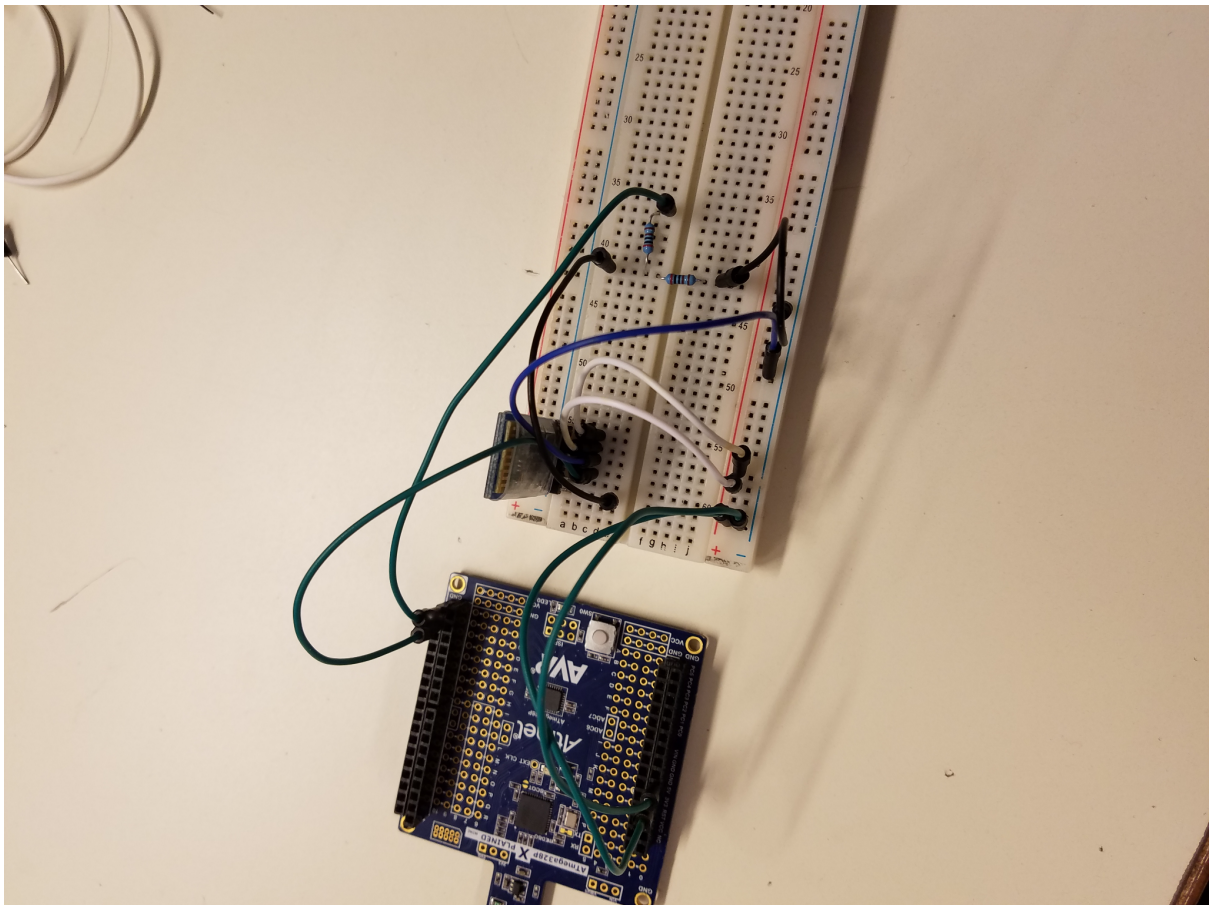
Maintenant que la coordonnée de la balle est récupéré par la Pixycam,, et stockée dans une variable du code de l'arduino. Il faut envoyer cette variable à une seconde Arduino.

Pour cela je me suis renseigné sur des modules bluetooth et j\*\*\*\*\*  
\*\*\*\* l'exemple de la vidéo suivante:

<https://www.youtube.com/watch?v=hyME1osgr7s>

pour vérifier le fonctionnement du bluetooth.

J'ai donc fait le branchement "Maitre"



Ensuite, il fallait donc que j'utilise l'autre carte Arduino pour faire le montage "esclave", et que l'on réfléchisse pour transformer la coordonnée en mouvement sur le moteur, il a donc fallu mettre nos travaux en commun.

emetteur

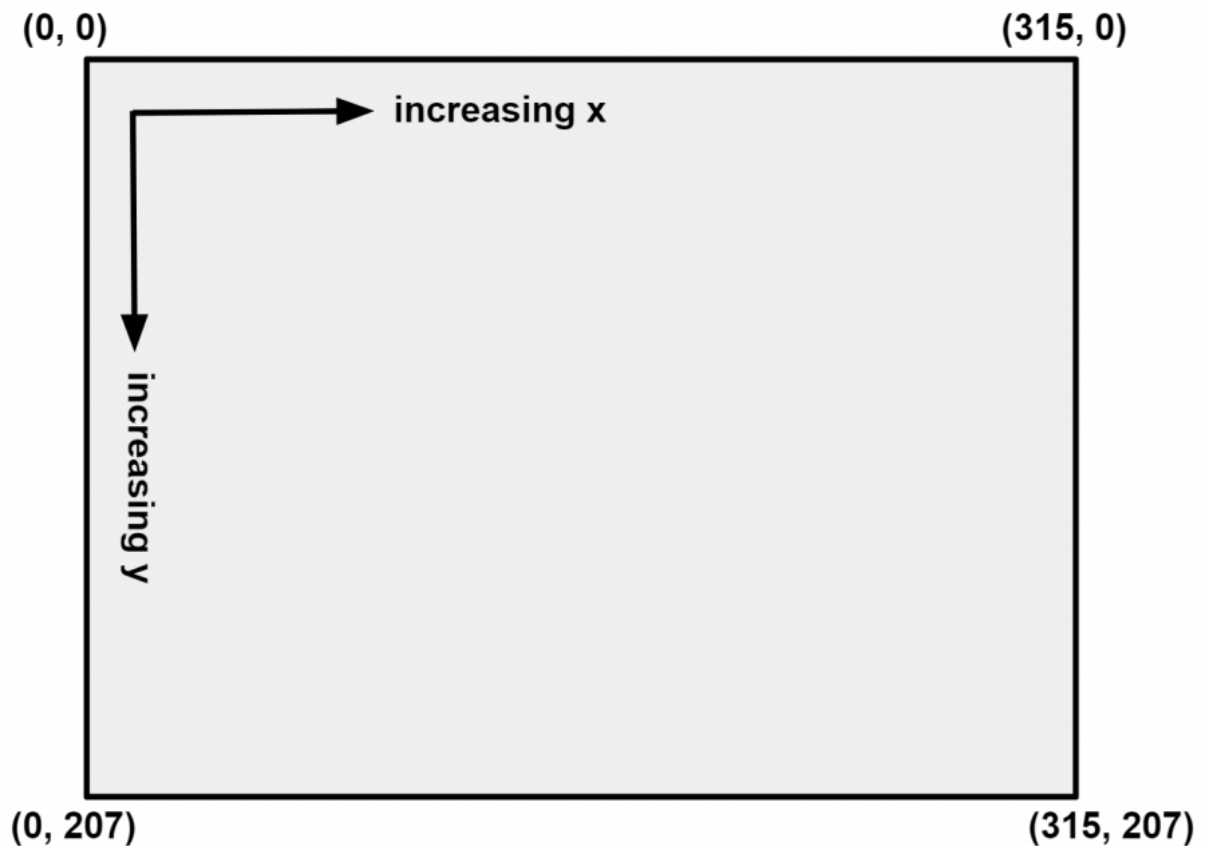
```
#include <SoftwareSerial.h>
SoftwareSerial BTSerial(0, 1); // RX | TX

void setup()
{
    Serial.begin(9600);
    BTSerial.begin(38400); // HC-05 default speed in AT command mode
}

void loop()
{
    BTSerial.write('A');
    Serial.print('A');
    delay(1000);
    BTSerial.write('B');
    Serial.print('B');
    delay(1000);
}
```

Voilà donc le code “Maitre”, une fois qu’on aura vérifié qu’il est fonctionnel il suffira de write les coordonnées que nous avons récupéré dans la séance précédente.

Le code “slave” va recevoir cette valeur et va la transformer en nombre de pas du moteur.



Voici la vision de la Pixycam, selon la ou on la place nous devrons simplement regarder la coordonnée x ou y.

Il faudra placer la caméra en hauteur tel que la caméra voit environ 72cm en largeur.

Ensuite nous pourrons calculer la distance a laquelle corresponds 1 unité de x. Puis on pourra transformer cette valeur en nombre de pas sur le moteur.