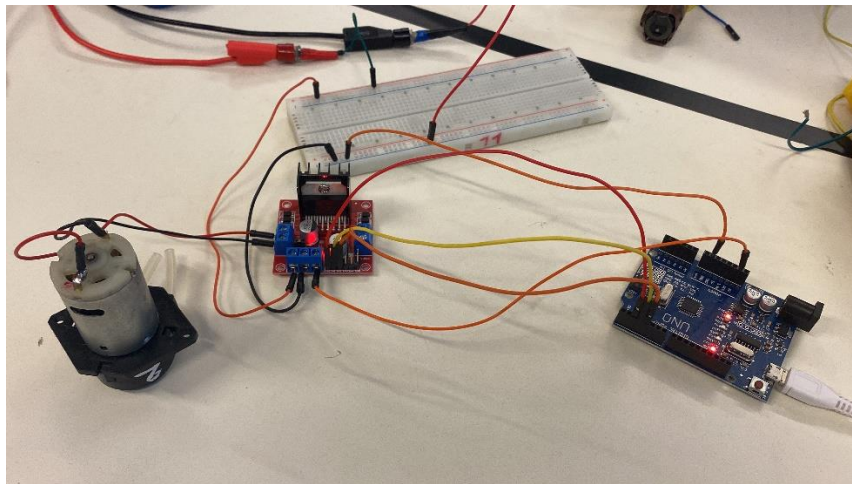


## Compte Rendu TP3 – Le Yodilus

La séance de travail consacrée, a été très productive. En effet, j'ai pu me focaliser principalement sur le développement du fonctionnement de la pompe à eau destinée à être intégrée à notre Yodilus, en utilisant le pont en H pour optimiser son contrôle que nous allons ensuite alimenter avec des piles Li-ions.



Pour le fonctionnement de la pompe, j'ai opté pour un jet d'eau émis en relai pour permettre un nettoyage plus efficace, et une gestion adéquate de l'eau en réserve. Ainsi le programme Arduino que j'ai réalisé pour répondre à cette consigne est le suivant :

```
// Pompes
const int pinInput1 = 2;
const int pinInput2 = 3;
const int pinEnable = 4; // Broche ENA

void setup() {
  // Configuration de la pompe
  pinMode(pinInput1, OUTPUT);
  pinMode(pinInput2, OUTPUT);
  pinMode(pinEnable, OUTPUT);

  // Initialisation : arrêter la pompe au démarrage
  digitalWrite(pinInput1, LOW);
```

```
digitalWrite(pinInput2, LOW);  
analogWrite(pinEnable, 0); // Vitesse à zéro  
}  
  
void loop() {  
  // Démarrer la pompe à une vitesse moyenne pendant 5 secondes  
  digitalWrite(pinInput1, HIGH);  
  digitalWrite(pinInput2, LOW);  
  analogWrite(pinEnable, 128); // Vitesse moyenne  
  delay(5000); // 5 secondes  
  
  // Arrêter la pompe pendant 5 secondes  
  digitalWrite(pinInput1, LOW);  
  digitalWrite(pinInput2, LOW);  
  analogWrite(pinEnable, 0); // Vitesse à zéro  
  delay(5000); // 5 secondes  
}
```

Une fois la simulation réussie, j'ai donc procédé à l'intégration de la pompe à eau sur le châssis.

A priori lors de la prochaine séance, le Yodilus, devrait pouvoir faire sa première apparition avec ses premiers composants.