

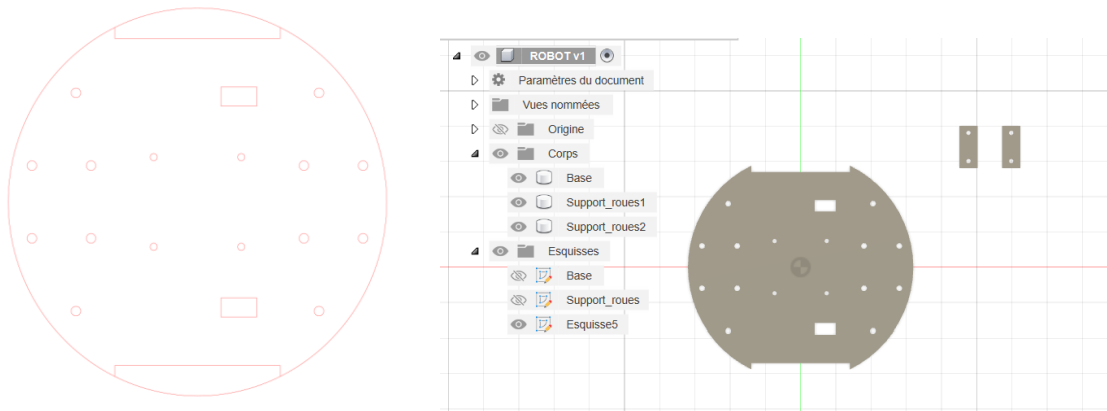
RAPPORT DE SEANCE N°3

Le 12/12/2023

Aimée BOUKAMBA

ROBO3

Pour des raisons personnelles, je n'ai pas été en salle de projet pour la troisième séance mais j'ai évolué depuis l'endroit où je me trouvais. Cette séance a donc été centrée autour de la base roulante. J'ai refait tous les dessins de cette dernière en tenant cette fois-ci compte (contrairement à la séance n°2) de tous les trous à prévoir pour les fils entre les différents étages.



Je lancerai la découpe Laser dès que possible et le premier morceau de mon robot pourra être associé.

Lors de la première séance, l'on avait fait tourner une roue grâce à un pont en H avec le module L-298. J'ai donc complété le code pour deux moteurs et deux roues.

```
sketch_dec12a.ino
1  int ENA=; //PWM
2  int EN1=; //I/O
3  int EN2=; //I/O
4
5  int ENB=; //PWM
6  int EN3=; //I/O
7  int EN4=; //I/O
8
9
10 void setup() {
11   // put your setup code here, to run once:
12   pinMode(ENA,OUTPUT);
13   pinMode(ENB,OUTPUT);
14   pinMode(EN1,OUTPUT);
15   pinMode(EN2,OUTPUT);
16   pinMode(EN3,OUTPUT);
17   pinMode(EN4,OUTPUT);
18   digitalWrite(ENA,0);
19   digitalWrite(ENB,0);
20
21   digitalWrite(EN1,0);
22   digitalWrite(EN2,1);
23
24   digitalWrite(EN3,1);
25   digitalWrite(EN4,0);
26 }
27
28 void loop() {
29   // put your main code here, to run repeatedly:
30   analogWrite(ENA,255);
31   analogWrite(ENB,128);
32 }
33
```

(Code Arduino)