BERIHUETE Alianna RAPPORT Séance 10/02/2020

Au début de la séance, notre code se composait de deux boucles (une première qui permait de faire bouger le servomoteur afin que le robot se place en face de la cible et la seconde qui devait faire pencher le robot). La deuxième boucle ne fonctionnait pas donc nous avons cherché à la faire marcher. Après quelques modifications nous avons réussi à faire marcher la deuxième boucle ; le robot se penchait lorsque la cible se trouvait au centre de l’image, mais le robot ne cherchait plus à se placer en face de la balle.   
Après avoir branché l’écran qu’on a eu au début de l’année on a pu voir que la première boucle de ne se lisait pas du tout. Yasmina a dessiné un diagramme sur une feuille et on a cherché à comprendre pourquoi on avait cette erreur. Finalement j’ai pensé qu’il valait mieux tout mettre dans une seule boucle et utiliser un ‘if’ et un ‘else’.

Code arduino :

int a=1;

int c;

while(Serial.available()){

c=Serial.read();

if (c=='S'){ a=0; } //si l’image est au centre alors la variable a change de valeur

if (a==1){ //tant que la variable a = 1 alors le robot cherche à se placer devant la cible

while (Serial.available()>=2){

for (int i =0; i<2;i++){

data[i]=Serial.read(); //on stocke les valeurs à donner aux servo dans un tableau

}

middle.write(data[0]);

//left.write(data[1]);

}

}

else{ //si a=0 alors le robot se penche

pencher(30);

}

}

}

A présent le robot fonctionne correctement, il repère la cible et se penche. Il nous reste à coder la pince pour qu’il attrape la balle, une fonction qui le fera se relever et également rajouter le bluetooth afin qu’on puisse choisir la balle à attraper (selon la couleur).