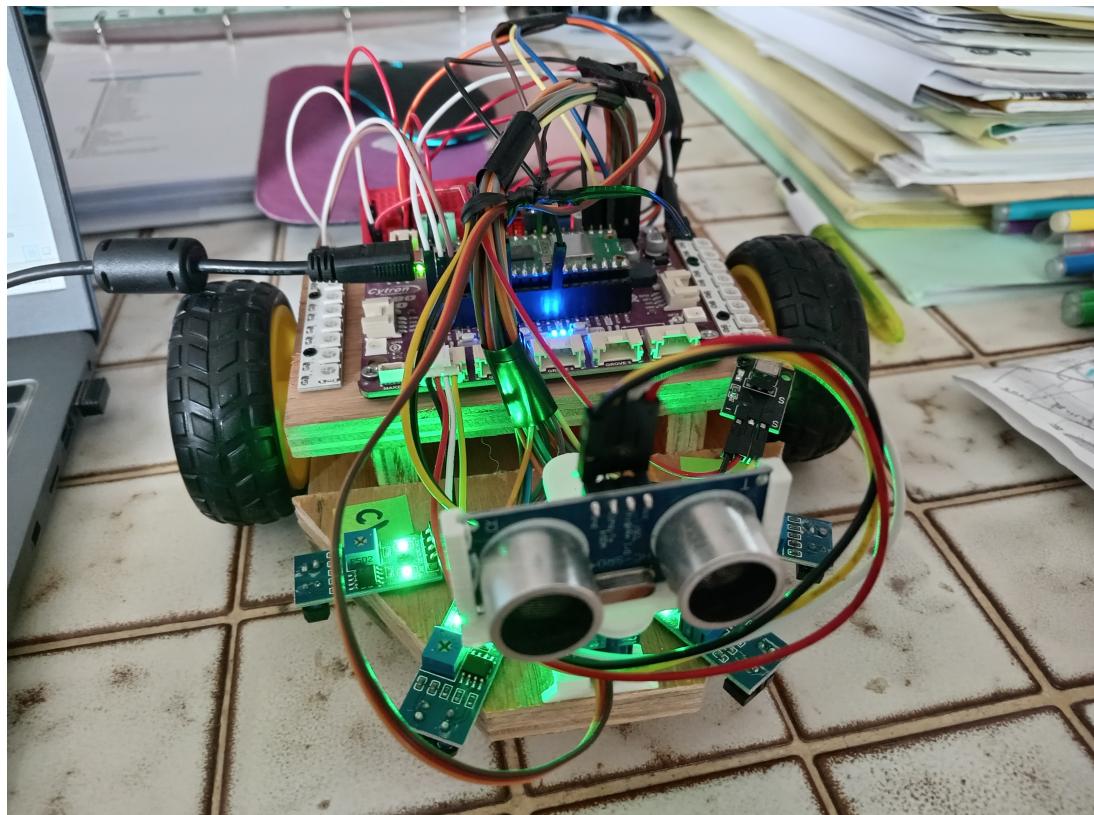


Doc Technique

Robot TITAN

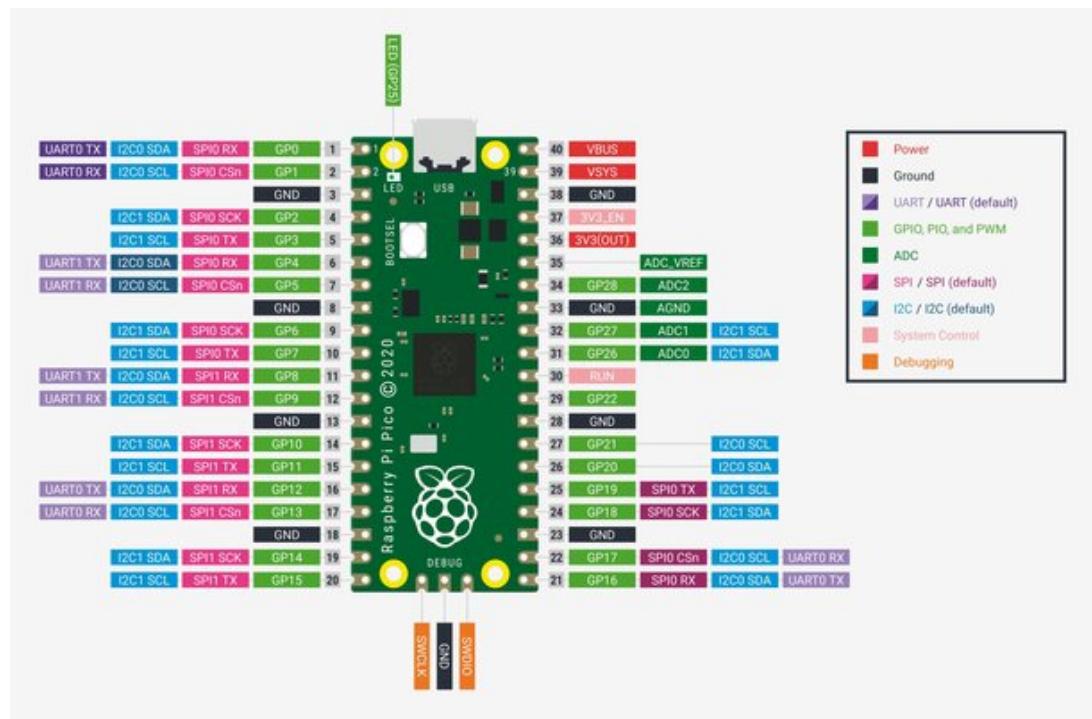


1 - Liste des Composants

- Antoine:
 - Base Robot
 - Ultrason HC-SR04?? oui car livré avec le support
 - Servo Moteur
- Sébastien:
 - 2 roues + 2 moteurs
 - Plaque Cytron qui inclus un buzzer
- MJC:
 - 4 capteurs de ligne (REF ? TCRT5000 ???)
 - IR + Télécommande
 - Pico W + Cable USB
 - 2 rubans 8LEDs Neopixel
 - Ecran LCD
 - Alim 3 piles
 - (Capteur de couleur)
 - Capteur de Tilt
 - Capteur de Son (Clap-seuil)
- Laurence:
 - 2 Touch sensor



2 - Schéma de montage



Module	GPIO Nb	Module	GPIO Nb
Neopixel Gauche	GPIO#0	---	---
Neopixel Droit	GPIO#1	---	---
Ultrason Trigger	GPIO#2	---	---
Ultrason Echo	GPIO#3	Son (digital)	GPIO#28
Servo	GPIO#4	Tilt (digital)	GPIO#27
IR Télécommande	GPIO#5	** dispo **	GPIO#26
** dispo **	GPIO#6	---	---
** dispo **	GPIO#7	---	---
Moteur Droit IN1	GPIO#8	---	---
Moteur Droit IN2	GPIO#9	Buzzer Cytron	GPIO#22
Moteur Gauche IN1	GPIO#10	** dispo **	GPIO#21
Moteur Gauche IN2	GPIO#11	** dispo **	GPIO#20
** dispo **	GPIO#12	Touch G	GPIO#19
** dispo **	GPIO#13	Touch D	GPIO#18
** dispo **	GPIO#14	LCD (I2C0 SCL)	GPIO#17
** dispo **	GPIO#15	LCD (I2C0 SDA)	GPIO#16

3 - Code Micropython

```
└── code_specific_robots
    ├── moteur_bob.py
    ├── moteur_goliath.py
    ├── moteur_titan.py
    ├── robot.py
    ├── robot_bob.py
    ├── robot_goliath.py
    ├── robot_titan.py
    ├── ultrason_basic.py
    ├── ultrason_bob.py
    └── ultrason_mjc_a_tester.py

└── libs
    └── umqtt
        ├── constants.py
        ├── mqtt.py
        └── PicoAutonomousRobotics.py

└── main.py
    ├── main_exemple_buzzer.py
    ├── main_exemple_deplacement_robot.py
    ├── main_exemple_detection_ligne.py
    ├── main_exemple_detection_objet.py
    ├── main_exemple_lcd.py
    ├── main_exemple_mqtt.py
    ├── main_exemple_neopixel.py
    └── main_exemple_telecommande.py

└── Projet_Robot_Titan.pdf
```

4 - Photos

