Bien prendre en note également qu’il faut cliquer avec le bouton droit de la souri sur le processeur AVR instantié pour charger le code à exécuter (load firmware) et qu’il faut prendre le fichier exécutable en format .hex généré par le Makefile modifié distribué avec ce tutoriel. Il faut aller dans «properties» du même menu pour changer la vitesse d’exécution qui est de 16 MHz par défaut

IMPORTANT : Lorsque vous chargez votre circuit dans SimulIDE, par défaut, les sources de tension sont inactives. Vous devez les activer manuellement (voir image suivante).

L’afficheur comporte une dernière broche connectée au microcontrôleur. Celle-ci sert à rendre l’afficheur actif ou inactif.

Vous devrez faire sortir le signal PWM contrôlant la roue gauche sur PD4 et celui pour la roue droite sur PD5. Les oscilloscopes sont en mode automatique par défaut et vont afficher les PWM générés sur leur écran.

À l’aide de ses trois sonars, le robot évalue la distance des obstacles se trouvant à sa gauche, devant lui et à sa droite. Un obstacle peut se trouver de 0 à 4 mètres.

Il y a 3 sonars détectant chacun un obstacle se trouvant dans une des 3 catégories. On arrive donc à 27 combinaisons possibles. Le robot devra avoir une manœuvre d’évitement préprogrammée pour seulement 6 de ces combinaisons. Le robot fonctionne selon deux modes d’opération : détection et manœuvre.

https://discordapp.com/channels/693656284410544188/693656284410544192/696441866270408763