**Φύλλο εργασίας**

**ΕΛΕΓΧΟΣ ΚΙΝΗΣΗΣ ΜΕΣΩ BLUETOOTH**

Αυτή η εργασία αποτελεί τη συνέχεια του προηγούμενης: Ρομπότ αποφυγής εμποδίων.

Στο κύκλωμα συνδέουμε το Bluetooth module, για να μπορέσουμε να μετατρέψουμε το ρομπότ σε τηλεκατευθυνόμενο. Έτσι δεν γίνεται χρήση του servo, ούτε και ultrasonic sensor.

Τα επιπλέον βήματα που πρέπει να ακολουθηθούν είναι:

* Εισάγετε μεταβλητή τύπου χαρακτήρα, ώστε να αποθηκεύεται το δεδομένο που στέλνει το Bluetooth module.
* Στην αρχικοποίηση ενεργοποιήστε τη σειριακή επικοινωνία με ρυθμό 9600.
* Εισάγετε μια επιπλέον μεταβλητή, για τη μεταφορά από την Auto στην Manual λειτουργία.
* Δημιουργήστε 5 voids, ένα για κάθε κίνηση. F: μπροστά, B:πίσω, R: δεξιά, L: αριστερά, S: stop. Κάθε φορά που θα στέλνεται από το Bluetooth ο καθένας χαρακτήρας, να εκτελείται η αντίστοιχη κίνηση.
* Με την ίδια λογική ένας χαρακτήρας (W) για το Led και ένας (V)για το Buzzer. Όταν θα στέλνεται από το Bluetooth ο αντίστοιχος χαρακτήρας να ανάβει το led ή να ενεργοποιείται το ηχείο.