IR

MSP430G2231

Servomoteur

MSP430G2553

Robot

Accéléromètre

Consigne angulaire

Bluetooth

Le robot sera piloté soit automatiquement, soit manuellement par interface connecté en Bluetooth.

MSP430G2553 :

P1.1 et P1.2 : Bluetooth

P1.4,5,6,7 : SPI connecté au MSP430G2231

Détection d’obstacle :

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | Angle | Distance |
| Valeur 1 |  |  |
| Valeur 2 |  |  |
| … |  |  |
| Valeur n |  |  |

Toutes les fonctions, catégorisées dans les modules spécifiques, doivent être spécifiées dans le rapport.

Penser à la gestion d’erreur : si une erreur survient dans une fonction : envoyer une valeur spécifique précisant le cas d’une erreur.

Pour une bonne lisibilité des fonctionnalités du projet : faire un diagramme d’état. De préférence, faire ça au début.

Connectique présente dans le document !

Présenter dans le rapport les push effectuer sur Git.

Pourquoi pas : faire un planning ! ☺

Faire des schémas de fonctionnement. Il faut que ce soit clair.