

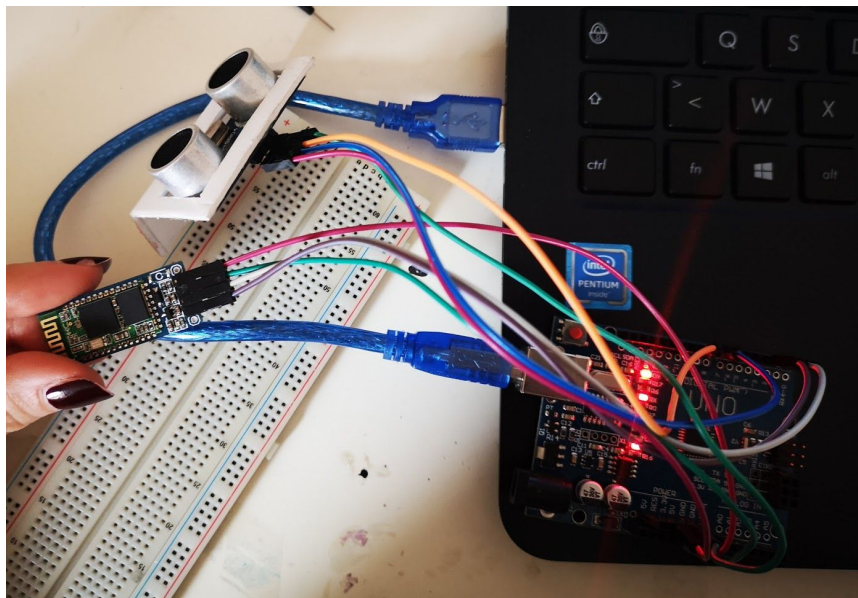
Rapport Vacances A : Arduino
Travail personnel du 26/02/2020

Je me suis occupée pendant les vacances de la partie Bluetooth.

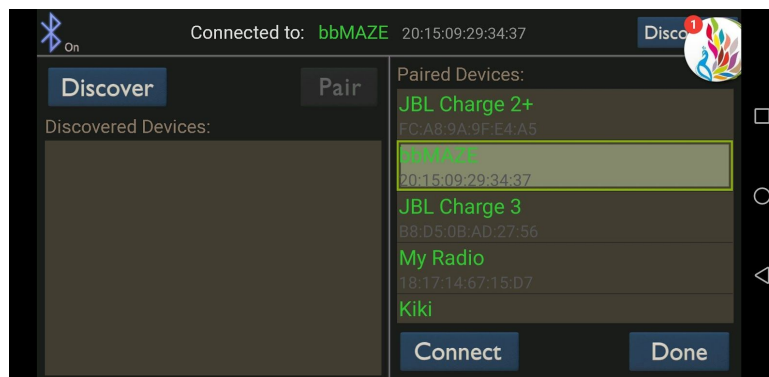
Le but de notre application Bluetooth est que le robot nous dise en temps réel ce qu'il fait et le chemin qu'il parcourt (qu'il décrive ses actions).

J'ai donc utilisé un capteur HC-SR04 et un module Bluetooth pour essayer d'afficher le texte que l'on souhaite en fonction des situations dans lequel le robot est, avec l'application Bluetooth Electronics .

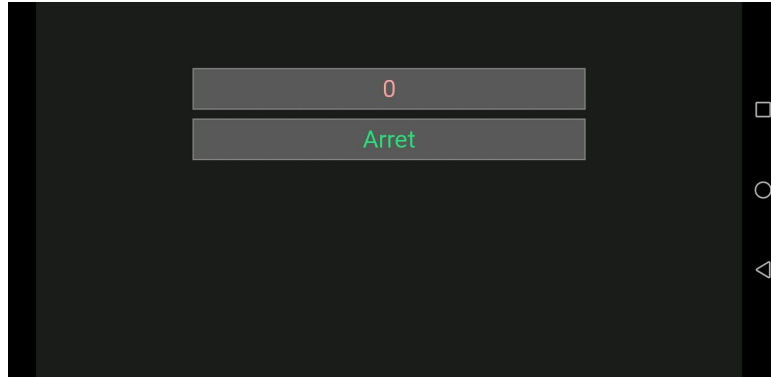
- Voici le montage que j'ai fait :



- Le code Arduino est dans le github dossier Rapport séance/Code/testTexte
- Et voici deux visuels de l'application :



Accueil pour se connecter à notre module Bluetooth



Le panel que j'ai utilisé pour mes tests.

- En **rouge** la distance que le sensor mesure en temps réel
 - En **vert** les ordres qui correspondent à ce que le robot fera, dans mon exemple si la distance est supérieure à 6cm cela affiche "Tout droit", sinon cela affiche "Arret".
- Une vidéo de test est disponible sur le github : Rapport séance/Vidéos séance/VidéoRapportA.mp4

Ce qu'il reste à faire :

- Assembler le code du bluetooth et celui du projet
- Tester le code complet => Possible seulement après les vacances car c'est Alexis qui a le robot
- Créer le labyrinthe final