

Rapport Séance 6 : Arduino
Travail personnel du 10/02/2020

Ce que nous devons faire :

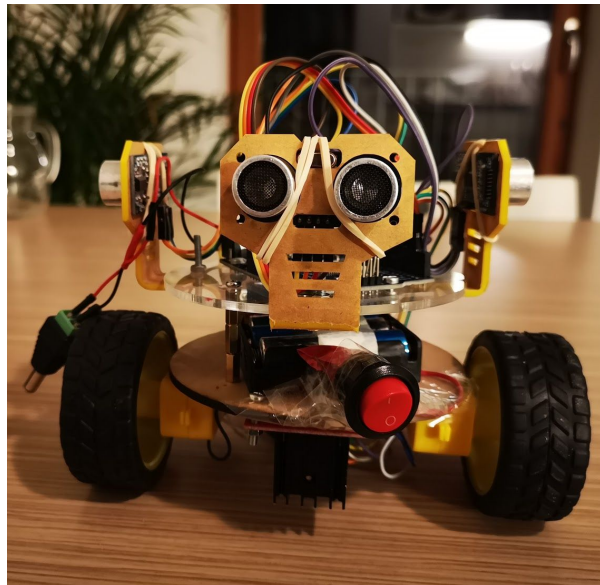
1. Résoudre les casses
2. Monter les sensors sur le robot
3. Faire les branchements des sensors
4. Code et bluetooth
5. Commencer les test du programme sur le robot

1. Résoudre les casses

Nous avons eu plusieurs fils qui ont cassé dans la carte Arduino Uno, on les a donc remplacé. J'ai aussi réparé une soudure qui a cassé au niveau de la pile 9V.

2. Monter les sensors sur le robot

Après avoir re-testé le robot pour vérifier que tout fonctionnait (marche avant, tourner, plusieurs vitesses etc) et pour ne pas bloquer Alexis , j'ai fixé les 3 Sensors sur le robot (voir photo ci-dessous). On arrive à l'étape où on assemble le code des sensors et le robot.

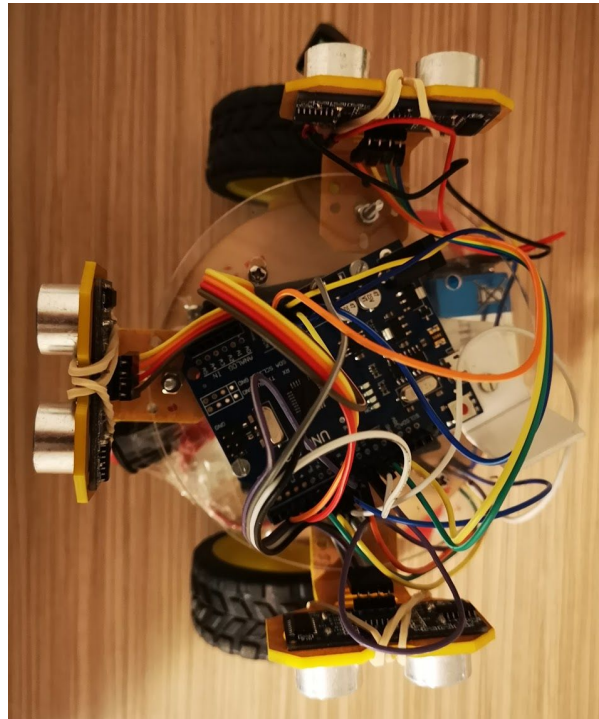


3. Code et bluetooth

J'ai écrit le morceau de code qui permet de le faire tourner sur lui même et j'ai aussi commencé la partie Bluetooth mais je n'ai pas pu avancer beaucoup car on a commencé les test après. Il faut aussi qu'on s'assure que nous avons assez de 5V sur la carte arduino Uno pour le module bluetooth.

4. Faire les branchements des sensors

J'ai aussi branché les sensors sur la carte Arduino Uno. (voir photo ci- dessous).



5. Commencer les test du programme sur le robot

C'est la partie qui a pris le plus de temps et sur laquelle on va encore passer quelques heures je pense. On a commencé à tester chaque fonction petit à petit.

Cette séance, on a testé en situation réelle le robot dans le prototype de labyrinthe. On a fait en sorte qu'il se déplace tout droit dans une ligne droite et qu'il rectifie son placement s'il n'est pas centré dans le couloir du labyrinthe.

Nous avons été confronté à un petit problème ([voir la vidéo dans Maze/Rapport séance/Vidéos séance/vidéo rapport séance 6.mp4](#)), le robot ne fonctionne pas correctement c'est à dire que les moteurs entraînent mal les roues si les vitesses ne sont pas assez élevées, donc nous adapterons le programme pour les fonctions futures.