

## **MANUAL DE UTILIZARE**

## **COLOR SORTER**

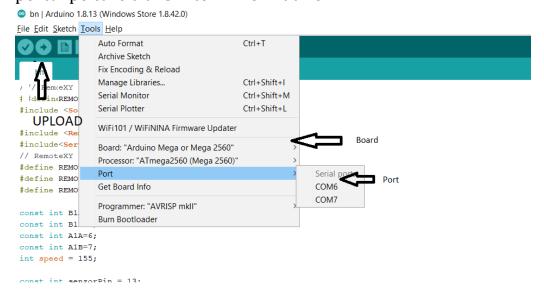
Student: Almasan Carina, Ghiran Lorena

Conducător științific: SL.dr.ing. Ioan Valentin Sita



## 2020-2021

- 1. Se conecteaza printr-un cablu de date de tip USB A-B placa Atmega 2560 la calculator.
- 2. Se deschide mediul de programare Arduino pentru a rula codul existent. Din modul tools se selecteaza placa pe care o folosim si portul pe care transmitem informatiile.

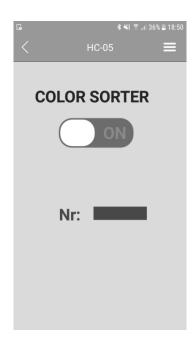


- 3. Asteptam ca placa si bluethooth-ul sa primeasca informatii.
- 4. Accesam aplicatia RemoteXY de pe un telefon cu sistem de operare Android si facem configurarile necesare pentru conexiunea cu bluethooth-ul.
  - -mod on bluethooth din telefon
  - -imperecherea cu modulul bluethooth de pe breadboard prin parola 1234





5. Cand telefonul este conectat cu bluetooth-ul de pe breadboard, va aparea interfata realizata in aplicatia RemoteXY



6. Primul pas in prezentarea proiectului este apasarea butonului on din interfata, care va porni motoarele.





- 7. Senzorul si servomotul sunt configurate astfel incat la fiecare detectie a senzorului, servo-motorul face o miscare de 90 de grade, afisandu-se in textbox-ul din interfata numarul obiectelor detectate de sezor.
- 8. Pentru oprirea benzii apasam butonul off din interfata.

