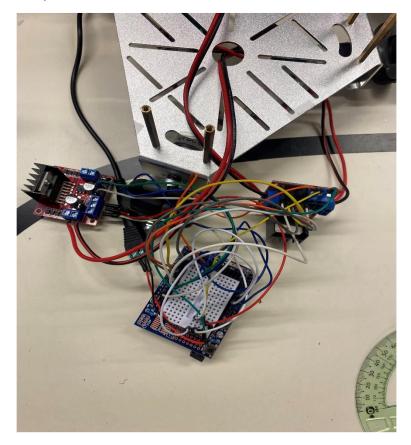
## Compte Rendu séance 3 PROJET :

## « Jukebox Dancer »

Ajout de 2 chansons par répertoire sur la carte SD, donc 4 en tout, pour un total de 10 jouées, HUGO a pu encoder le menu de sélection sur 10 leds, donc le robot jouera 10 chansons.



Puis j'ai fais le branchement d'un second L298 sur pour le troisième moteur, mais on a remarqué que cela nous faisait déjà utiliser beaucoup de I/O pour seulement les 3 moteurs, alors qu'il reste pas mal de composants à brancher.



On peut voir ci-contre le deuxième L298, cela fait beaucoup de fils pour une petite carte comme celle-là; et ça m'a pris du temps à faire fonctionner les moteurs, a cause de certains beugs, donc perdu un peu de temps...

Donc j'ai établi une liste des entrées/sorties nécessaires, pour peut-être utiliser une carte méga (ce qui m'a été conseillé par Monsieur Peter).

## Liste des I/O nécessaires :

- Moteur A (3) : ENA / IN1/ IN2
- Moteur B (3): ENB / IN3 / IN4
- **Moteur C (3)**: ENC / IN5 / IN6
- Les 3 Servomoteurs ; pour la tête et les bras (3) : 1 branchement par moteur
- Les enceintes (3 ou 4) : à vérifier
- L'encodeur rotatif (3)
- La barre LED (1)

Ce qui fait un total d'environ 20 I/O : voir avec le prof séance prochaine si oui ou non changer de carte Arduino.

Enfin ; création de fichiers de codes à importer, afin d'aérer et structurer le code principal comme pour les déplacements et chorégraphies.

(On a reçu la boule DISCO.)

POUR PROCHAINE SEANCE : je vais m'avancer sur certains points comme le code le choix des chansons avec l'encodeur rotatif.