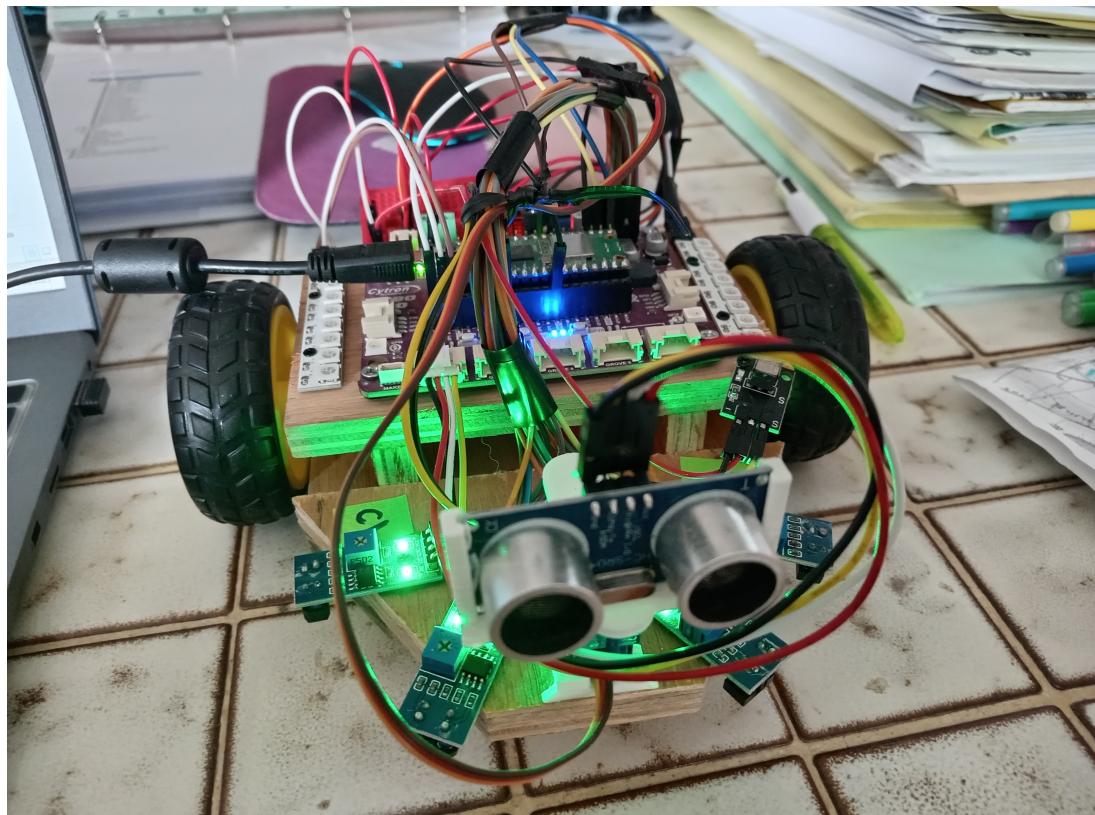


Doc Technique

Robot TITAN

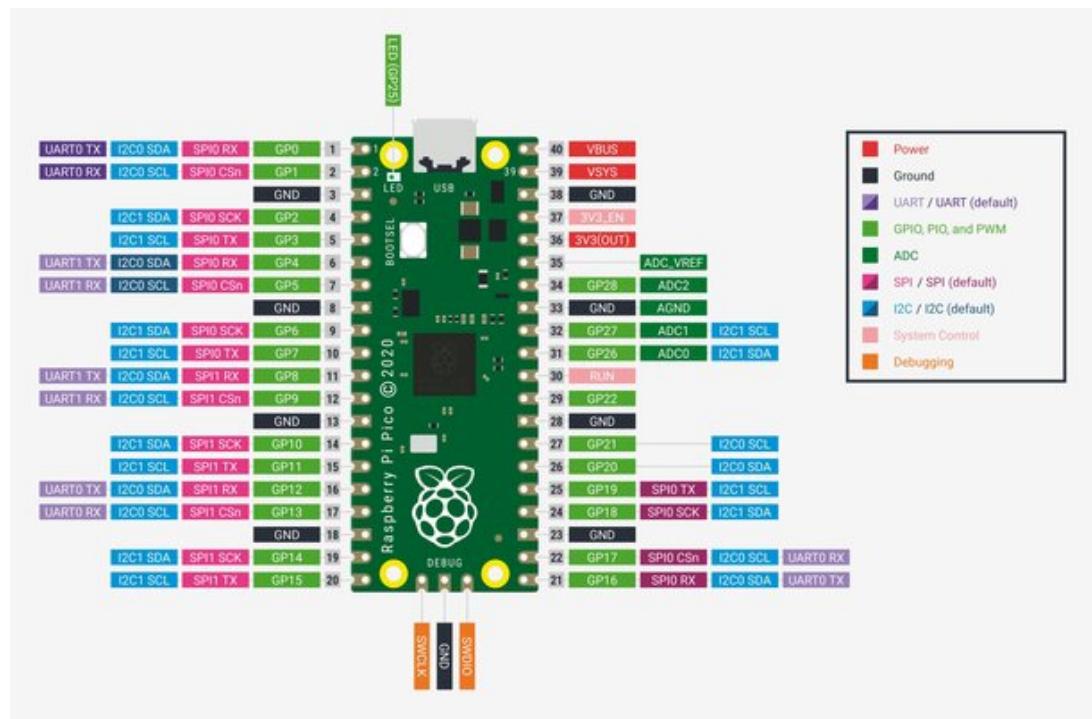


1 - Liste des Composants

- Antoine:
 - Base Robot
 - Ultrason HC-SR04?? oui car livré avec le support...
- Sébastien:
 - 2 roues + 2 moteurs
 - Plaque Cytron qui inclus un buzzer
- MJC:
 - 4 capteurs de ligne (REF ? TCRT5000 ???)
 - IR + Télécommande
 - Pico W + Cable USB
 - 2 rubans 8LEDs Neopixel
 - Ecran LCD
 - Alim 3 piles



2 - Schéma de montage



Module	GPIO Nb	Module	GPIO Nb
Neopixel Gauche	GPIO#0	---	---
Neopixel Droit	GPIO#1	---	---
Ultrason Trigger	GPIO#2	---	---
Ultrason Echo	GPIO#3		GPIO#28
Servo	GPIO#4		GPIO#27
IR Télécommande	GPIO#5		GPIO#26
	GPIO#6	---	---
	GPIO#7	---	---
Moteur Droit IN1	GPIO#8	---	---
Moteur Droit IN2	GPIO#9	Buzzer Cytron	GPIO#22
Moteur Gauche IN1	GPIO#10		GPIO#21
Moteur Gauche IN2	GPIO#11		GPIO#20
Detection ligne 1	GPIO#12		GPIO#19
Detection ligne 2	GPIO#13		GPIO#18
Detection ligne 3	GPIO#14	LCD (I2C0 SCL)	GPIO#17
Detection ligne 4	GPIO#15	LCD (I2C0 SDA)	GPIO#16

3 - Code Micropython

3.1 Elements de Base

- [-]  Code_Specific_Robots
 -  moteur_bob.py
 -  moteur_goliath.py
 -  moteur_phil.py
 -  moteur_picogo.py
 -  moteur_titan.py
 -  moteur_yaboom.py
 -  robot.py
 -  robot_bob.py
 -  robot_goliath.py
 -  robot_phil.py
 -  robot_picogo.py
 -  robot_titan.py
 -  robot_yaboom.py
 -  ultrason_basic.py
 -  ultrason_bob.py
 -  ultrason_mjc_a_tester.py
 -  ultrason_yaboom.py
- [-]  Libs
 - [+]  umqtt
 -  constants.py
 -  Motor_mjc.py
 -  mqtt.py
 -  PicoAutonomousRobotics.py
 -  pico_car_mjc.py

3.2 Exemples d'utilisation

- main.py
- main_exemple_buzzer.py
- main_exemple_deplacement_robot.py
- main_exemple_detection_ligne.py
- main_exemple_detection_objet.py
- main_exemple_lcd.py
- main_exemple_lecteur_mp3.py
- main_exemple_mqtt.py
- main_exemple_neopixel.py
- main_exemple_oled.py
- main_exemple_oled_2.py
- main_exemple_telecommande.py

4 - Photos

