



# BARDUINO

Soutenance projet Arduino



*Benchikha Etan*

*Champley Romain*

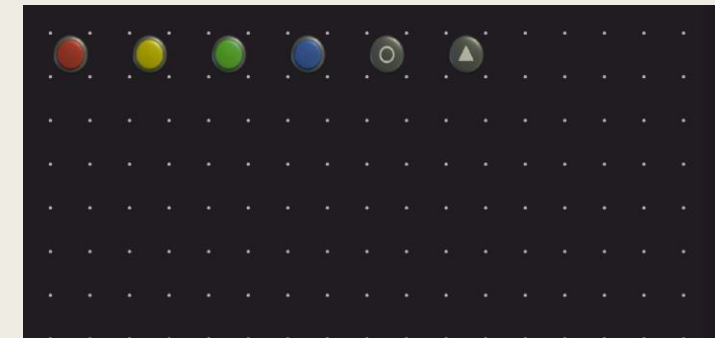
*PiP2*

*G\*2*

# Fonctionnement général



- Objectif : servir un verre avec les boissons choisies
- Connexion en Bluetooth pour donner la commande
- Le moteur déplace jusqu'à la bonne position le 'grand' chariot
- Un premier servo-moteur place le 'petit' chariot en position voulue
- Le second servo-moteur appuit sur le doseur



# Les défis du projet



Aspect mécanique : Mouvement sur 3 axes



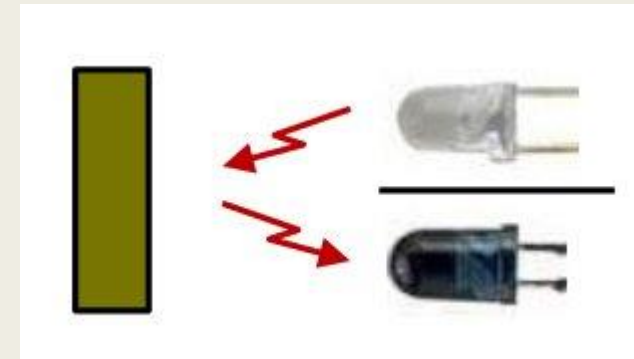
Aspect informatique : Alliage de traitement de données et de code logique



Aspect logistique : Densité parfois élevée de modules à certains endroits

# Fonctionnement du capteur

Un capteur infrarouge repérant les marques blanches

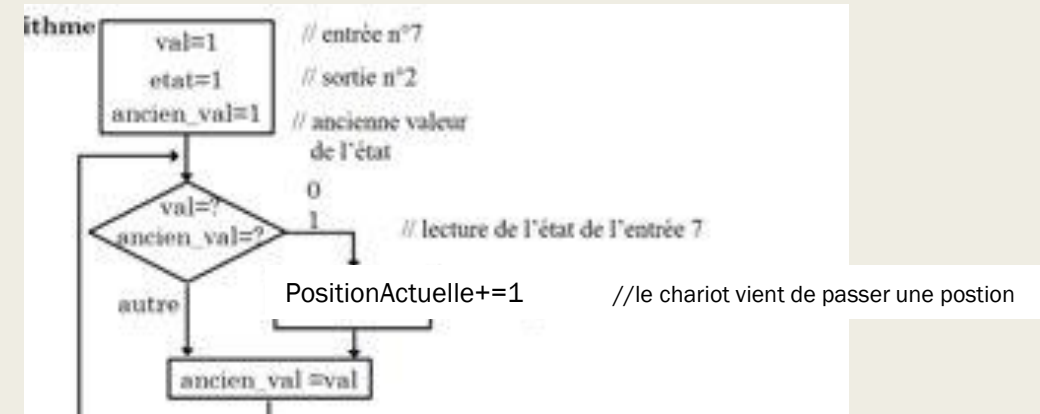


LED

Phototransistor



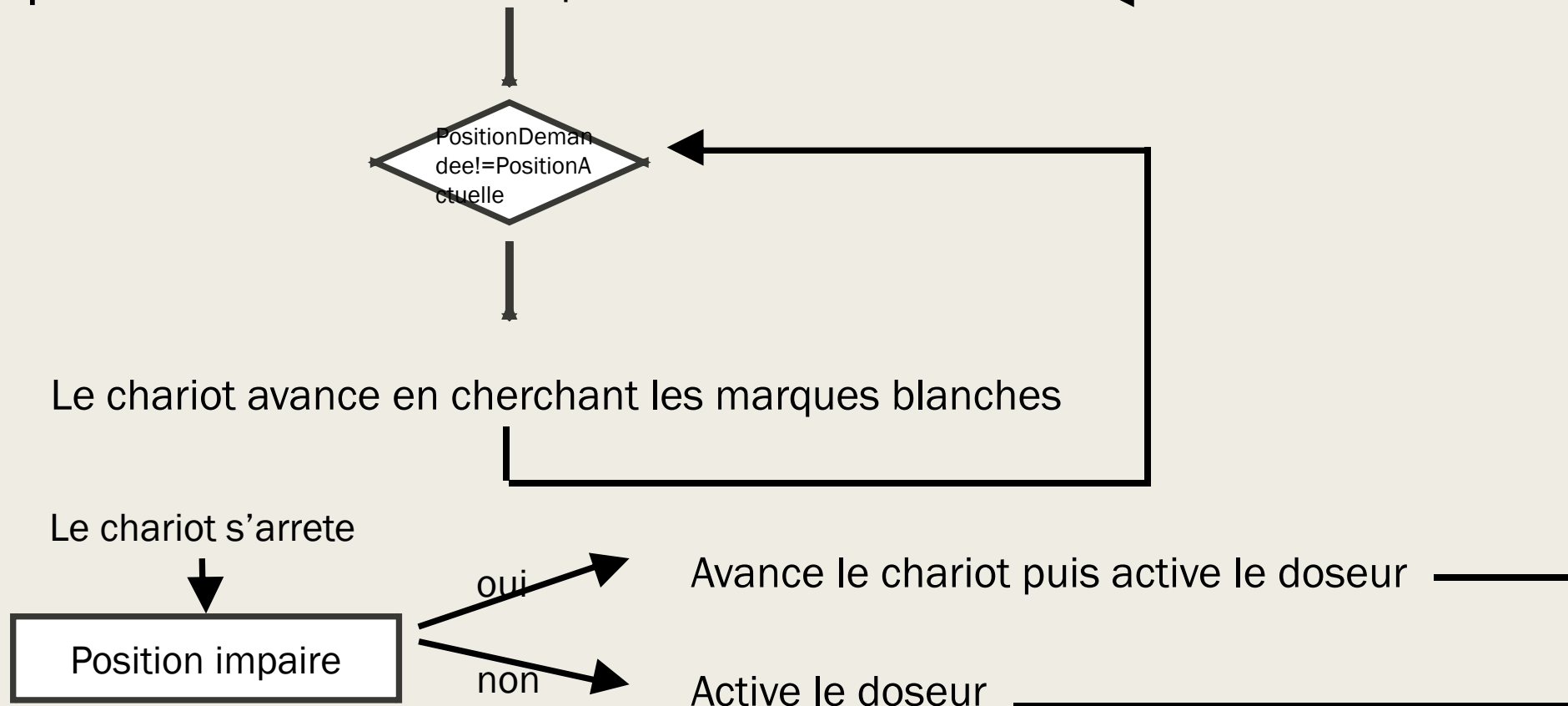
Quand le capteur passe de blanc à noir la position du chariot augmente.



# Fonctionnement du code



- Set up : Le chariot recule jusqu'à enclencher l'interrupteur
- Loop : Position demandée récupéré du module bluetooth



# Problèmes rencontrés



- Changement de place du moteur
- Encombrement du 'petit' chariot
- Soucis de fonctionnement des capteurs noir/blanc

