



VoLAB

95490 Vauréal

www.volab.org
contact@volab.org

Apprendre - Partager - Créer - Collaborer

Ressource numéro 5

Doc 1/1

Robot Junior

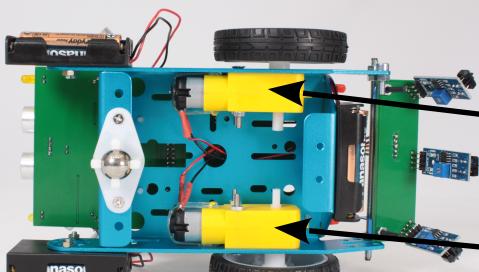
Comment développer un robot autonome ?

Découverte des actionneurs

Les moteurs à courant continu

Le déplacement du robot

Nous allons découvrir les moteurs à courant continu



Moteur droit broche 12 (PWM)
Moteur droit broche 45 (sens 1 ou 0)

Moteur gauche broche 44 (PWM)
Moteur gauche broche 46 (sens 1 ou 0)

Le robot avance 1 seconde, s'arrête 1 seconde, recule 1 seconde et ensuite s'arrête 1 seconde. Le cycle se répète indéfiniment

The image shows a Scratch-like programming environment with the following components:

- Top Bar:** Includes a logo, a search bar, and a "Blocks" dropdown.
- Left Sidebar:** Titled "Périphériques", it lists available peripherals: Codey (selected), Arduino ..., and a plus sign for adding more.
- Middle Sidebar:** Titled "Objets" and "Arrière plan", it includes icons for a panda, a blue square, and a green flag.
- Bottom Sidebar:** Titled "Connectez votre périphérique", it has a "Codey" icon with a red "X" and a "Arduino ..." icon with a blue "X".
- Workspace:** Displays a list of blocks categorized by color:
 - Blue Category:** Broche (pin), prise logique (9), prise analogique (A), lecture de la broche d'impulsion (1), définir la sortie de la broche digitale, set PWM (5) output as (0), la broche (9) joue la note C4, Place la servo broche (9) à un angle.
 - Yellow Category:** Détection, Événements, Contrôle.
 - Green Category:** Opérateurs.
 - Orange Category:** Variables.
 - Pink Category:** Mes blocs.
- Scratch Script:** A sequence of orange blocks representing a script:
 - When the Arduino Mega2560 starts (orange hat block):
 - set PWM 44 output as 100 to Moteur gauche...
 - define pin 46 as low to Moteur gauche...
 - set PWM 12 output as 100 to Moteur droit...
 - define pin 45 as low to Moteur droit...
 - repeat (10 times):
 - set PWM 44 output as 0 to Moteur gauche...
 - define pin 46 as high to Moteur gauche...
 - set PWM 12 output as 0 to Moteur droit...
 - define pin 45 as high to Moteur droit...
 - end repeat (10 times)
 - wait (1 sec)