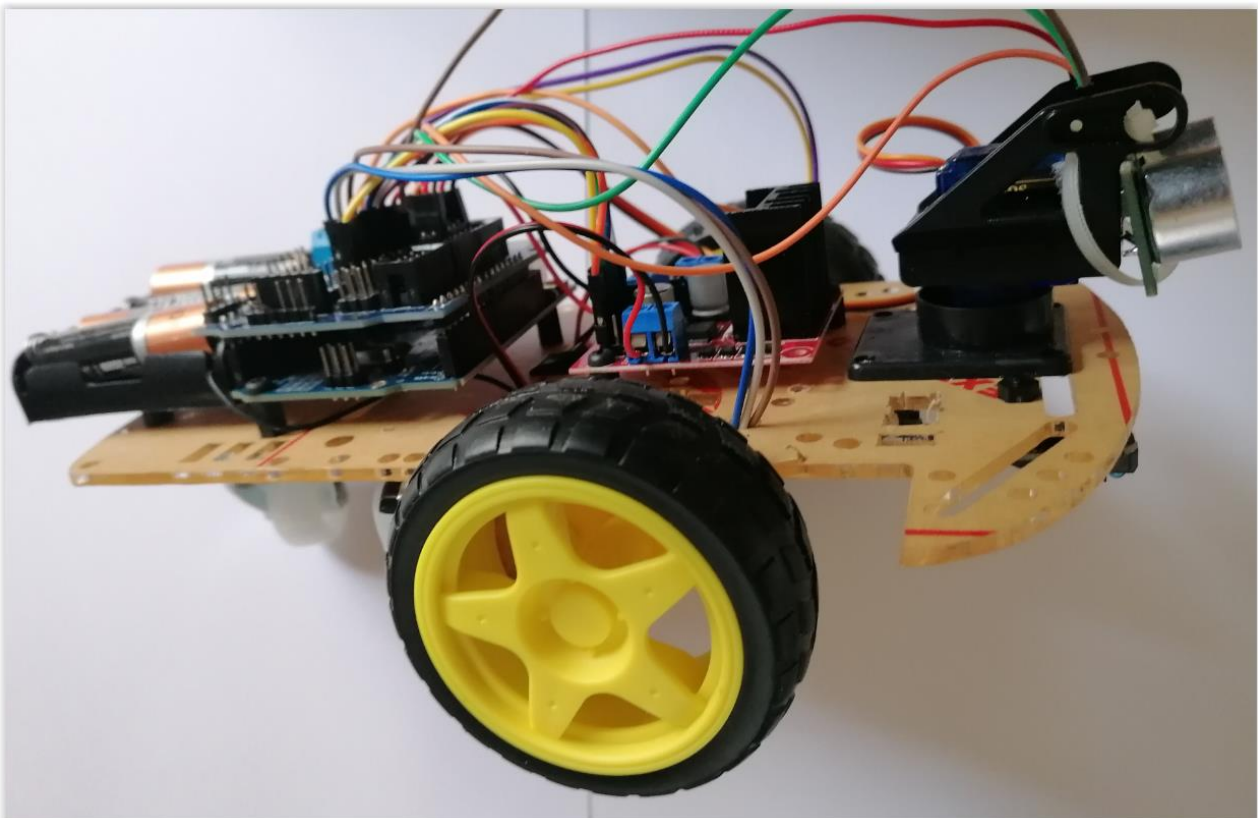
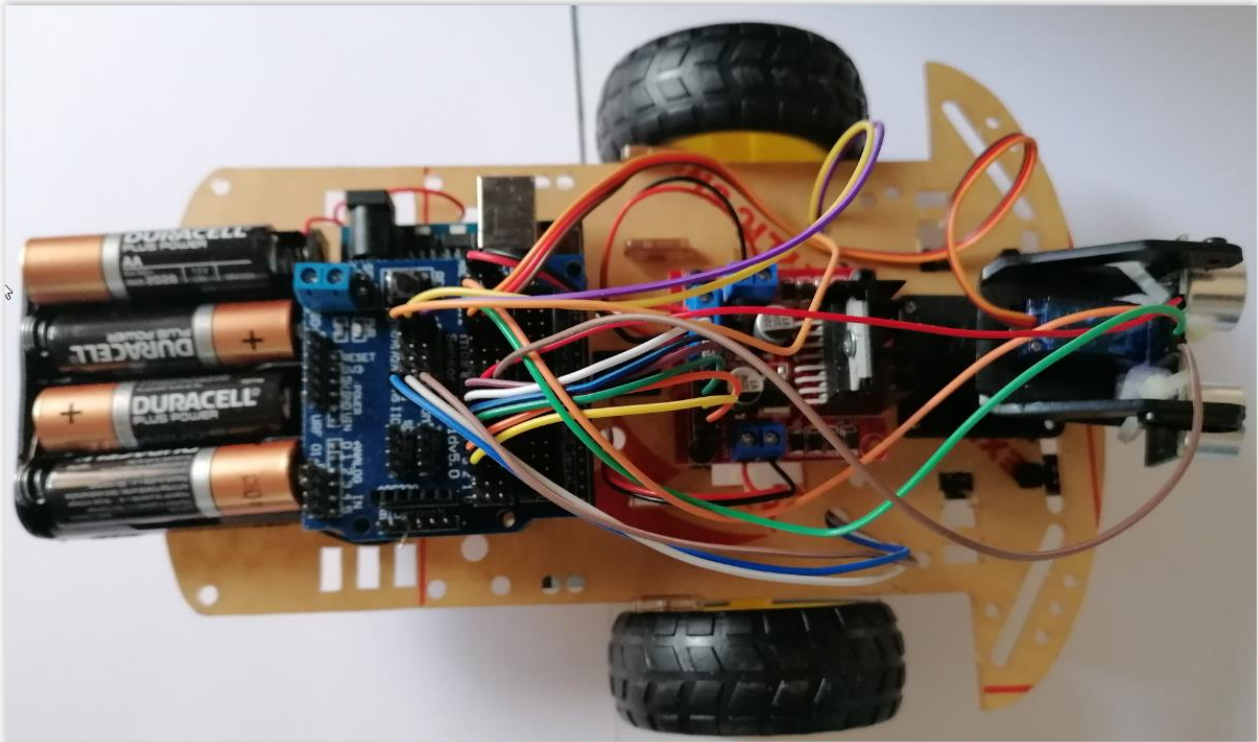
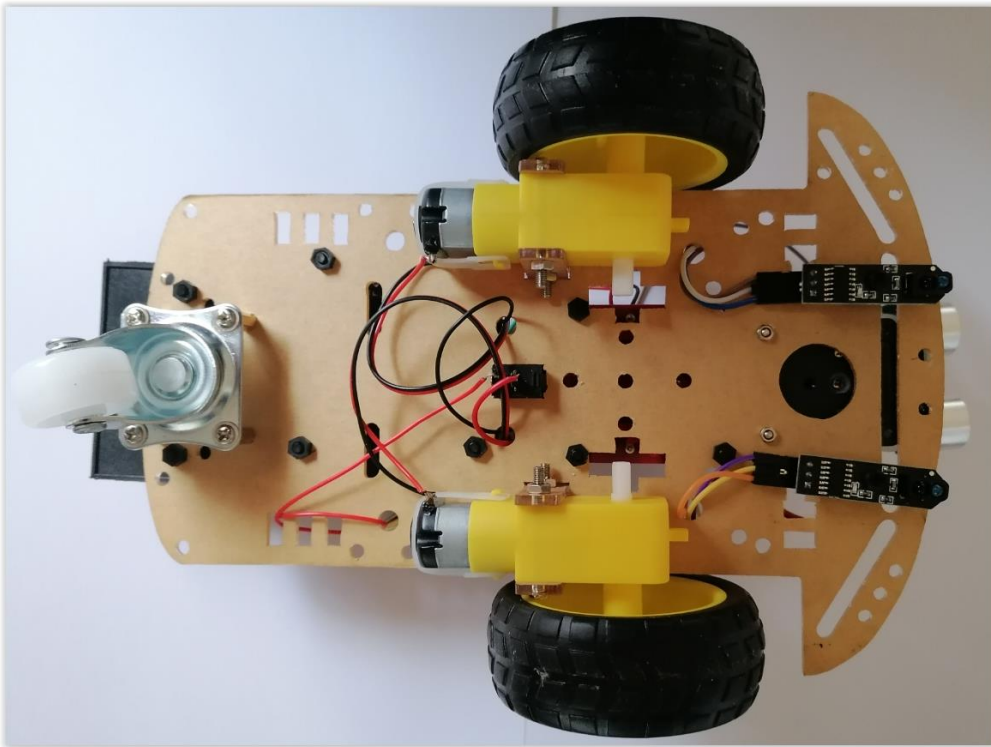




Construction de la voiture robot





Positionner les différents éléments sur le châssis.

Si les trous ne correspondent pas avec ceux des cartes, faire un repérage et percer avec la mini perceuse à colonne avant de commencer à les fixer.

Une fois tous les trous effectués, vous pouvez placer les différents éléments en commençant de préférence par :

- La roue de derrière
- Les moteurs des roues avant **après avoir soudé les fils d'alimentation**
- L'interrupteur central
- La carte qui pilote les moteurs
- L'Arduino UNO
- Le porte-piles
- Le servo moteur (**avant fixation, le positionner à 90° voir test servo**)
- Le module ultrason
- La carte d'extension sur l'Arduino
- Les deux cartes infrarouges
- Le module Bluetooth (**sera câblé plus tard**)
- Procéder au câblage des différents éléments

Déclaration des broches Arduino pour voiture robot

// Déclaration Servomoteur

Broche D11; // Broche cmd

// Déclarations Ultrason

Broche D13; // Broche trigPin module ultrason

Broche D12; // Broche echoPin module ultrason

// Déclarations Moteurs

Broche D5; IN2 // Moteur gauche Sens reculer

Broche D7; IN1 // Moteur gauche Sens avancer

Broche D6; ENA // Contrôle de vitesse PWM du moteur gauche

Broche D2; IN4 // Moteur droit Sens reculer

Broche D4; IN3 // Moteur droit Sens avancer

Broche D3; ENB // Contrôle de vitesse PWM du moteur droit

// Déclarations Infrarouge

Broche A0; // Broche OUT

Broche A5; // Broche OUT

// Déclarations Bluetooth

Broche D8 // RX

Broche D9 // TX

Fonctionnement des moteurs

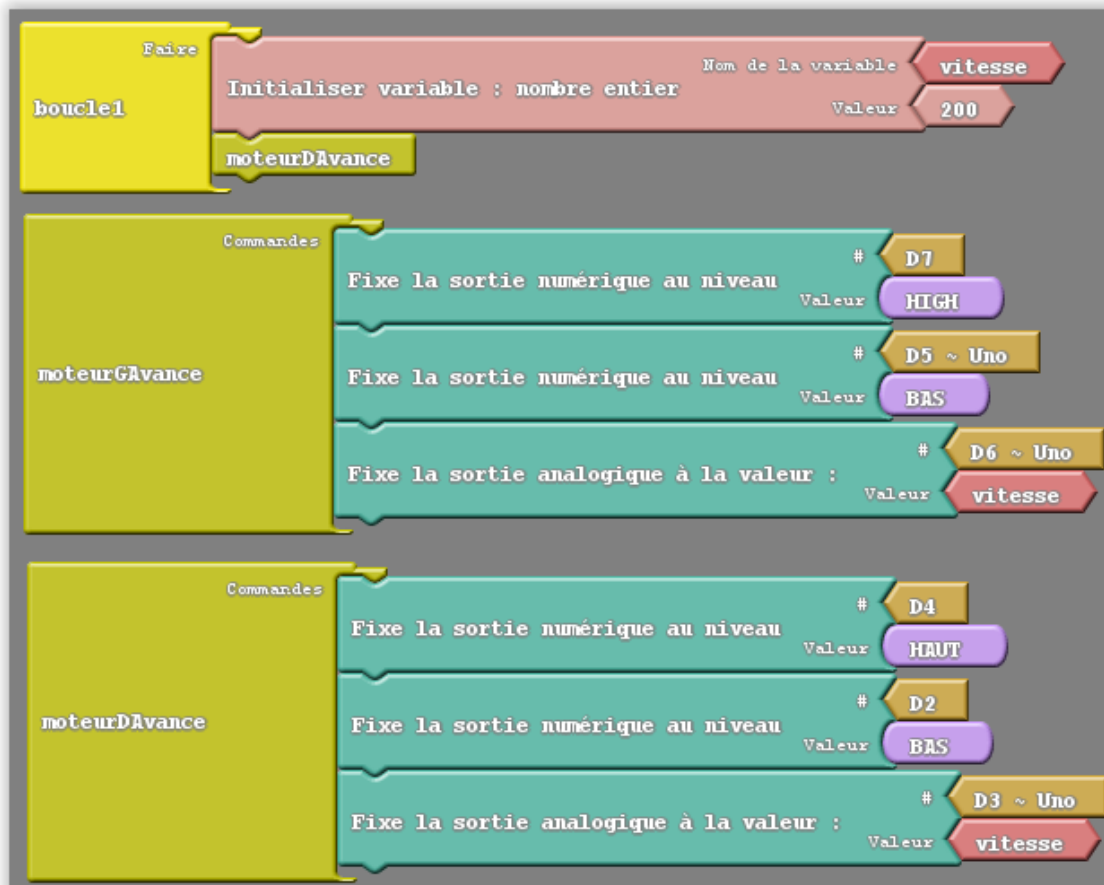
Moteur gauche	Avance	D7=H D5=L
	Reculé	D7=L D5=H
	Vitesse	D6=200

Moteur droite	Avance	D4=H D2=L
	Reculé	D4=L D2=H
	Vitesse	D3=200

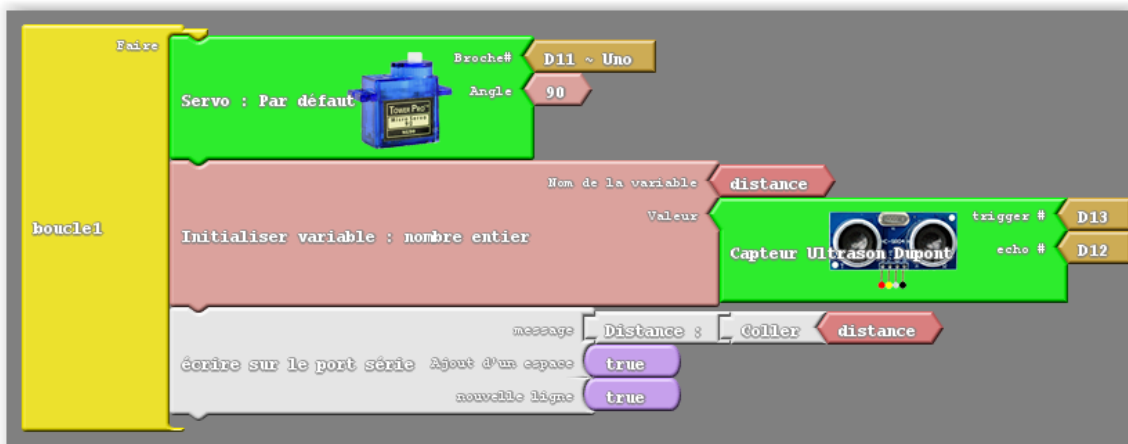
Test servo



Test moteurs



Test ultrason



Test infrarouge



Test Bluetooth

