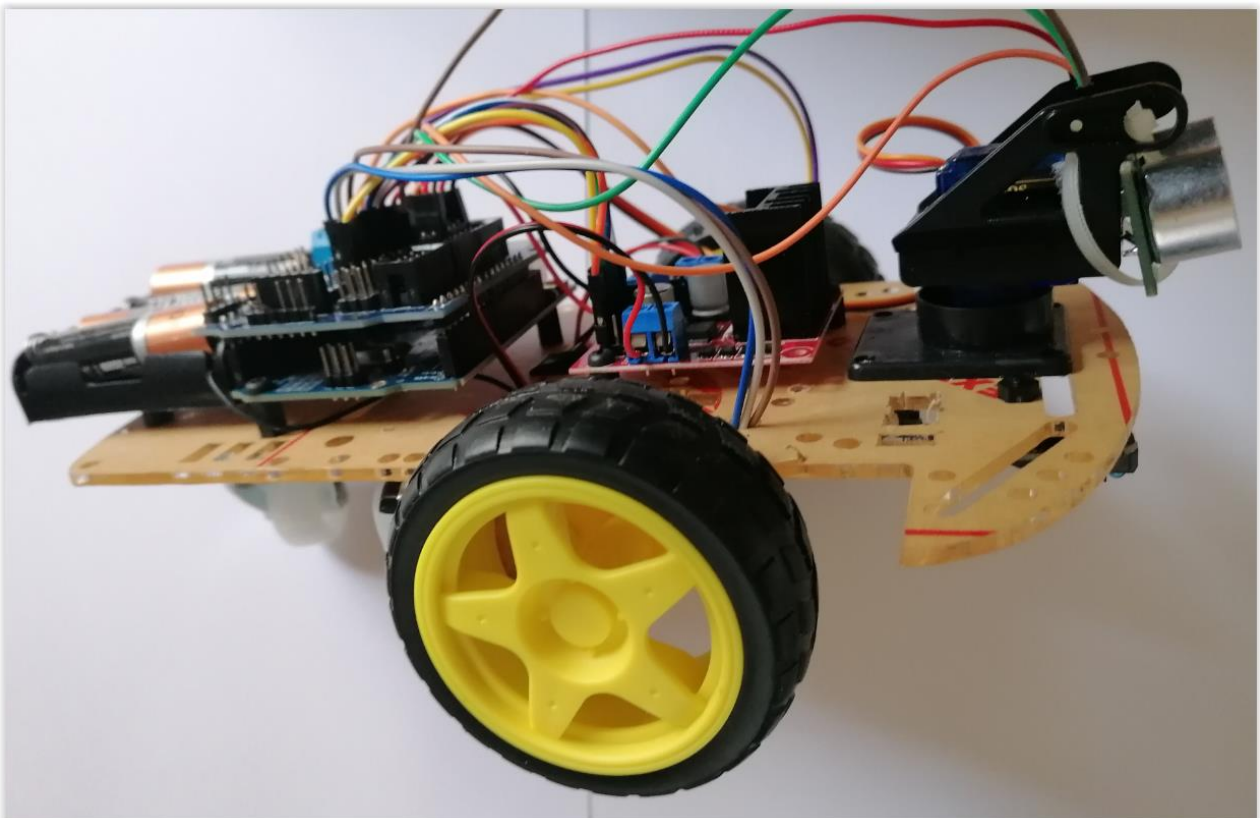
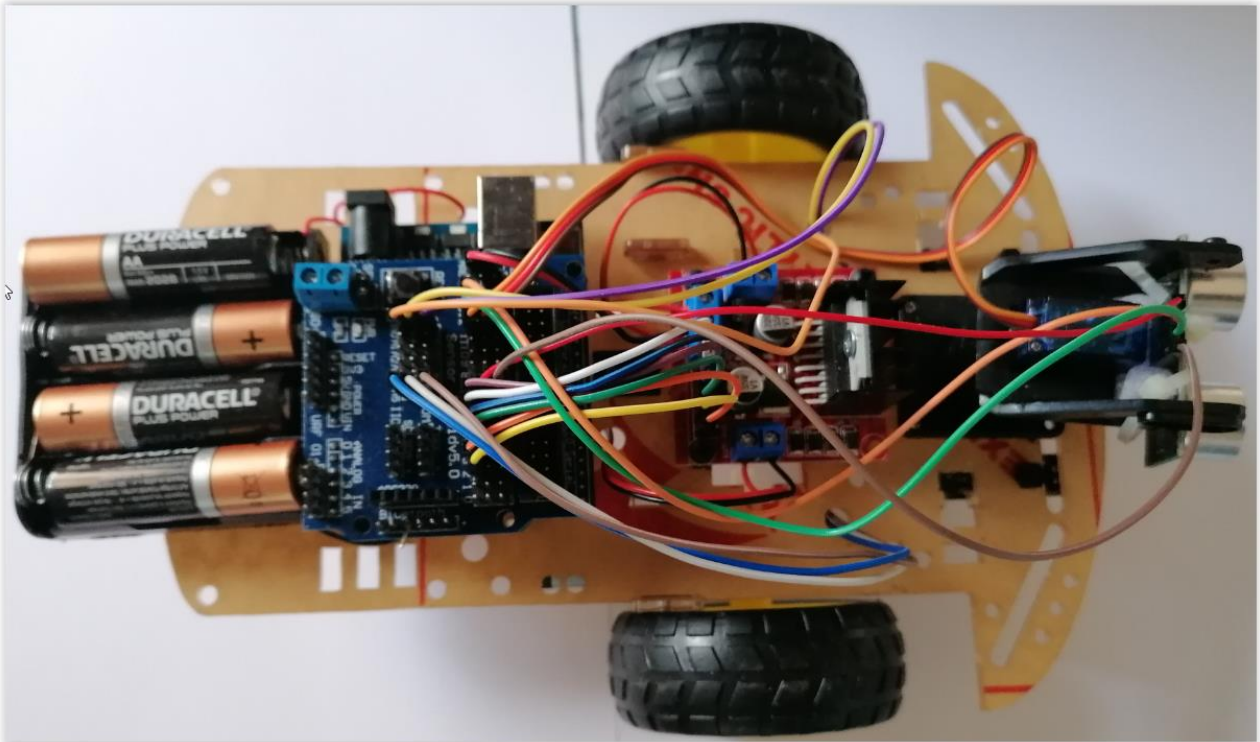
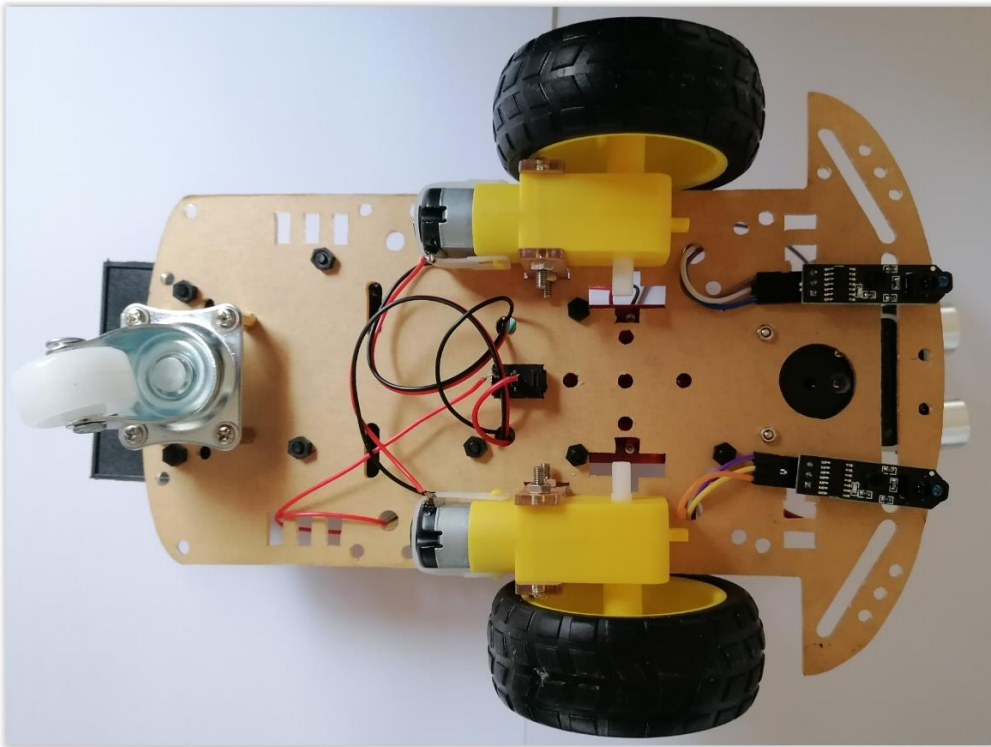




## Construction de la voiture robot





### **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 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