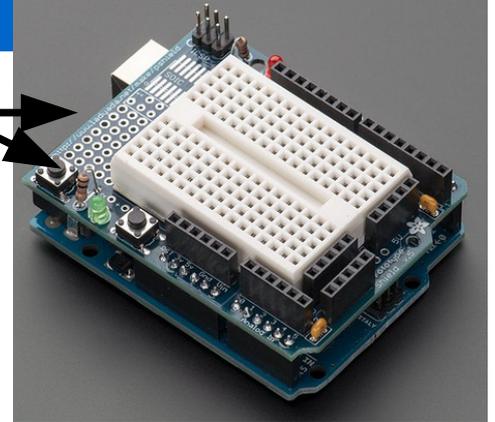




MATÉRIEL DEVANT TOI

- 1 arduino + 1 carte de prototypage enfichée dessus
- 1 servo-moteur à rotation continuer



A priori rien ne le distingue des autres servo-moteurs...
A part un petit réglage caché, que nous allons devoir utiliser.

Reprends devant toi le rapporteur de la dernière fois et pose le servo-moteur dessus.

Pour que le servo-moteur tourne vers la droite, tu vas lui indiquer quel angle ? _____

Pour que le servo-moteur tourne vers la gauche, tu vas lui indiquer quel angle ? _____

Pour que le servo-moteur ne tourne plus, tu vas lui indiquer quel angle ? _____

A toi d'essayer ! Alors que se passe-t-il ?

ESSAYONS DE LE PILOTER

1. Je voudrais qu'il avance quand j'appuie sur les flèches 'Haut' et 'Bas', et 'espace' pour le stopper.
2. Je voudrais qu'il avance doucement quand j'appuie sur les flèches, et 'espace' pour le stopper.
3. Je voudrais que sa vitesse augmente quand j'appuie sur 'A' et diminue quand j'appuie sur 'Q'.
4. Je voudrais qu'il avance de plus en plus vite quand j'appuie plusieurs fois sur la flèche 'Haut' et que sa vitesse diminue quand j'appuie plusieurs fois sur la flèche 'Bas'.
5. Et si on branchait un 2ème servo-moteur ?



ESSAYONS DE FABRIQUER NOTRE BIDULE

Avec notre matériel et ton programme, tu vas essayer de fabriquer un robot mobile !

PILOTONS LE À DISTANCE

Il va nous falloir :

- 1 bloc de piles,
- 1 télécommande,
- 1 récepteur.



Tout d'abord essayons de comprendre comment ça fonctionne :

1. regarde sur le récepteur le nom des broches, y en a-t-il que tu connais ? **Connecte les.**

2. connecte la broche D0 du récepteur sur la broche A0 de l'Arduino, et crée le programme suivant :



Qu'observes tu quand tu appuies sur les boutons de la télécommande ?

3. maintenant connecte la broche D0 du récepteur sur la broche D0 de l'Arduino, et modifie ton programme précédent.

→ *Qu'observes tu quand tu appuies sur les boutons de la télécommande ?*

Conclusion : c'est une entrée analogique ou numérique/digital ?

En reprenant ton programme qui pilote les servo-moteurs grâce aux touches du clavier, modifie le pour que tu puisses le piloter grâce aux boutons de la télécommande.