

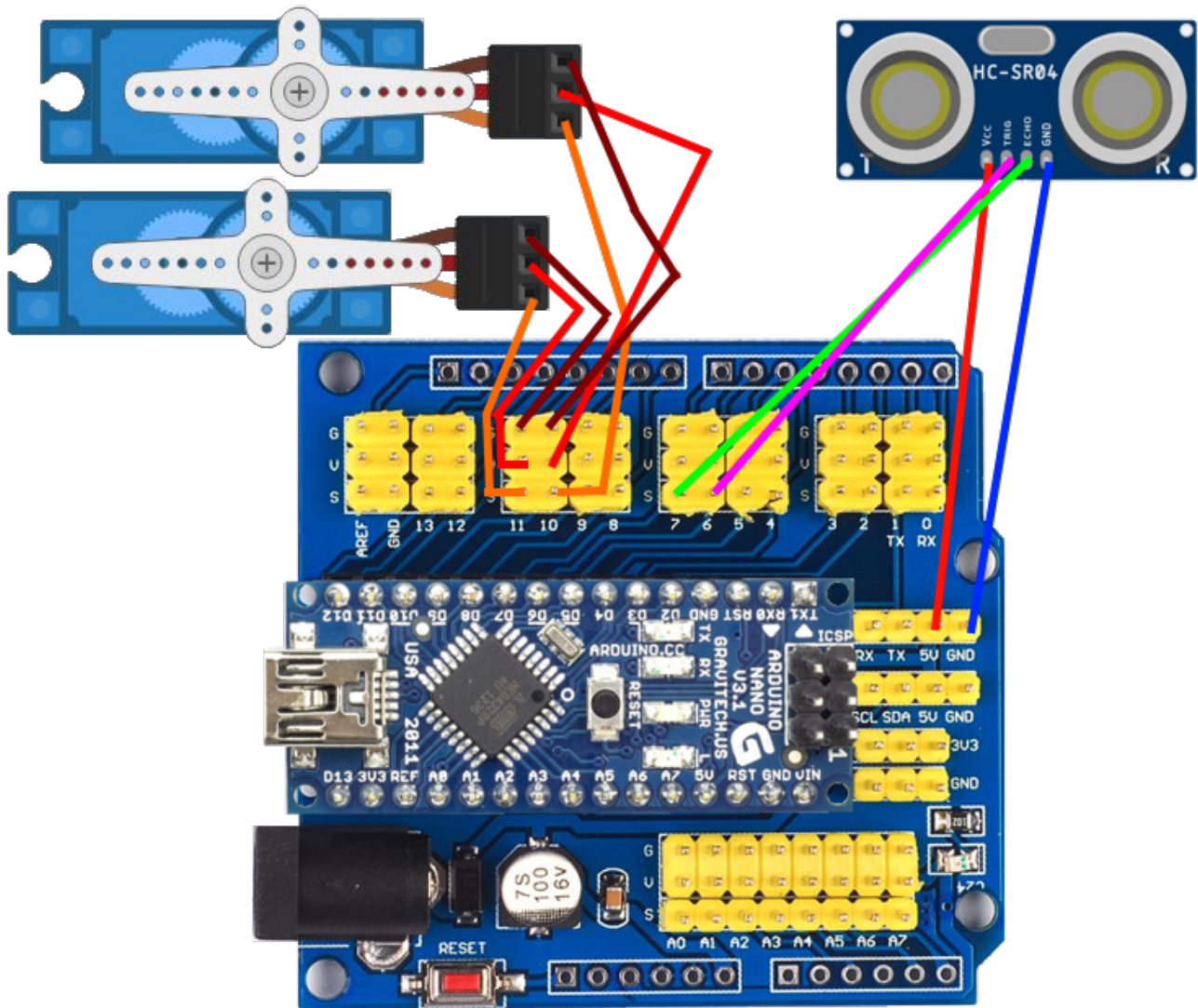
# Câblage et programmation du LittleBot

## Le câblage

Pour le câblage et la programmation du LittleBot, il nous faut :

- Un Arduino Nano (ou équivalent)
- Un Sensor Shield
- Un capteur à ultrason (HC-SR04)
- 2 Servomoteur / Moteur (DM-S0090D)

Le branchement se présente comme ceci :



Transl

Translator

1. Tout d'abord nous branchons l'Arduino Nano sur notre Sensor Shield. Attention, il y a un sens. Le port de charge doit être sur l'extérieur de votre Shield.
2. Nous allons à présent brancher notre capteur à ultrason :
  - VCC sur une pin 5V.
  - Trig sur la pin 6.
  - Echo sur la pin 7.

- GND sur une pin GND

3. Nous allons brancher nos Servomoteur, les câbles de nos servo sont tous reliés à un raccord. Celui ci ne peut être branché que dans un seul sens. Nous brancherons donc un servo sur la pin 10 et un servo sur la pin 11.

- Le fil marron sur la pin G
- Le fil rouge sur la pin V
- Le fil orange sur la pin S

Ainsi le servo qui est sur la pin 10 sera notre roue droite et le Servo sur la pin 11 sera notre roue gauche.

Votre câblage est terminé.

Passons maintenant à la programmation.

## Le programme

Ici nous décomposerons notre programme pour bien l'écrire.

Tout d'abord, nous déclarons la librairie et les servo que nous utiliserons :

```
#include <Servo.h>
#define trigPin 6
#define echoPin 7
Servo servo1;
Servo servo2;
```

Puis nous déclarons sur quelles pins sont branchés notre capteur et nos servo :

```
void setup() {
  pinMode(trigPin, OUTPUT);
  pinMode(echoPin, INPUT);
  servo1.attach(11);
  servo2.attach(10);
}
```

Rentrons dans le vif du sujet :

```
void loop() {
  long duration, distance;      // Nous déclarons notre variable que nous retrouverons plus tard
  digitalWrite(trigPin, LOW);  // Ici notre capteur à ultrason est en "position 0"
```

```

delayMicroseconds(2);          // Pendant 2 Microsecondes
digitalWrite(trigPin, HIGH);    //Ici notre capteur à ultrason est "activé"
delayMicroseconds(10);         //Pendant 10 Microsecondes
digitalWrite(trigPin, LOW);     //Puis nous le retournons en position "0"
duration = pulseIn(echoPin, HIGH); // Nous déclarons notre variable "duration" qui est la
durée du trajet du son.
distance = (duration*0.034) / 2; // Nous déclarons notre variables "distance" par la durée
multiplié par la vitesse du son le tout divisé par 2.
if (distance < 20) {            // Nos déplacement commence ici, "Si la distance est
inférieur à 20cm alors..."
    servo1.writeMicroseconds(1000); //Servo Gauche tourne à l'envers
    servo2.writeMicroseconds(2000); //Servo Droit tourne à l'envers
    delay (2000); // pendant 2 sec
    servo1.writeMicroseconds(1000); //Servo Gauche tourne à l'envers
    servo2.writeMicroseconds(1500); //Arrêt du Servo Droit
    delay (2000); // pendant 2 sec
}

else {                          //Sinon...
    servo1.writeMicroseconds(2000); //Servo Gauche tourne
    servo2.writeMicroseconds(1000); //Servo Droit tourne
    delay (2000); // pendant 2 sec
}
}

```

Puis nous assemblons le tout, voici à quoi cela devrait ressembler :

```

#include <Servo.h>
#define trigPin 6
#define echoPin 7
Servo servo1;
Servo servo2;

void setup() {
    pinMode(trigPin, OUTPUT);
    pinMode(echoPin, INPUT);
    servo1.attach(11);
    servo2.attach(10);
}

```

```
void loop() {  
  long duration, distance;  
  digitalWrite(trigPin, LOW);  
  delayMicroseconds(2);  
  digitalWrite(trigPin, HIGH);  
  delayMicroseconds(10);  
  digitalWrite(trigPin, LOW);  
  duration = pulseIn(echoPin, HIGH);  
  distance = (duration*0.034) / 2;  
  if (distance < 20) {  
    servo1.writeMicroseconds(1000);  
    servo2.writeMicroseconds(2000);  
    delay (2000);  
    servo1.writeMicroseconds(1000);  
    servo2.writeMicroseconds(1500);  
    delay (2000);  
  }  
  
  else {  
    servo1.writeMicroseconds(2000);  
    servo2.writeMicroseconds(1000);  
    delay (2000);  
  }  
}
```

---

Revision #8

Created 18 September 2023 10:12:49 by FabManager

Updated 8 October 2024 13:18:32 by Quentin Petrazoller