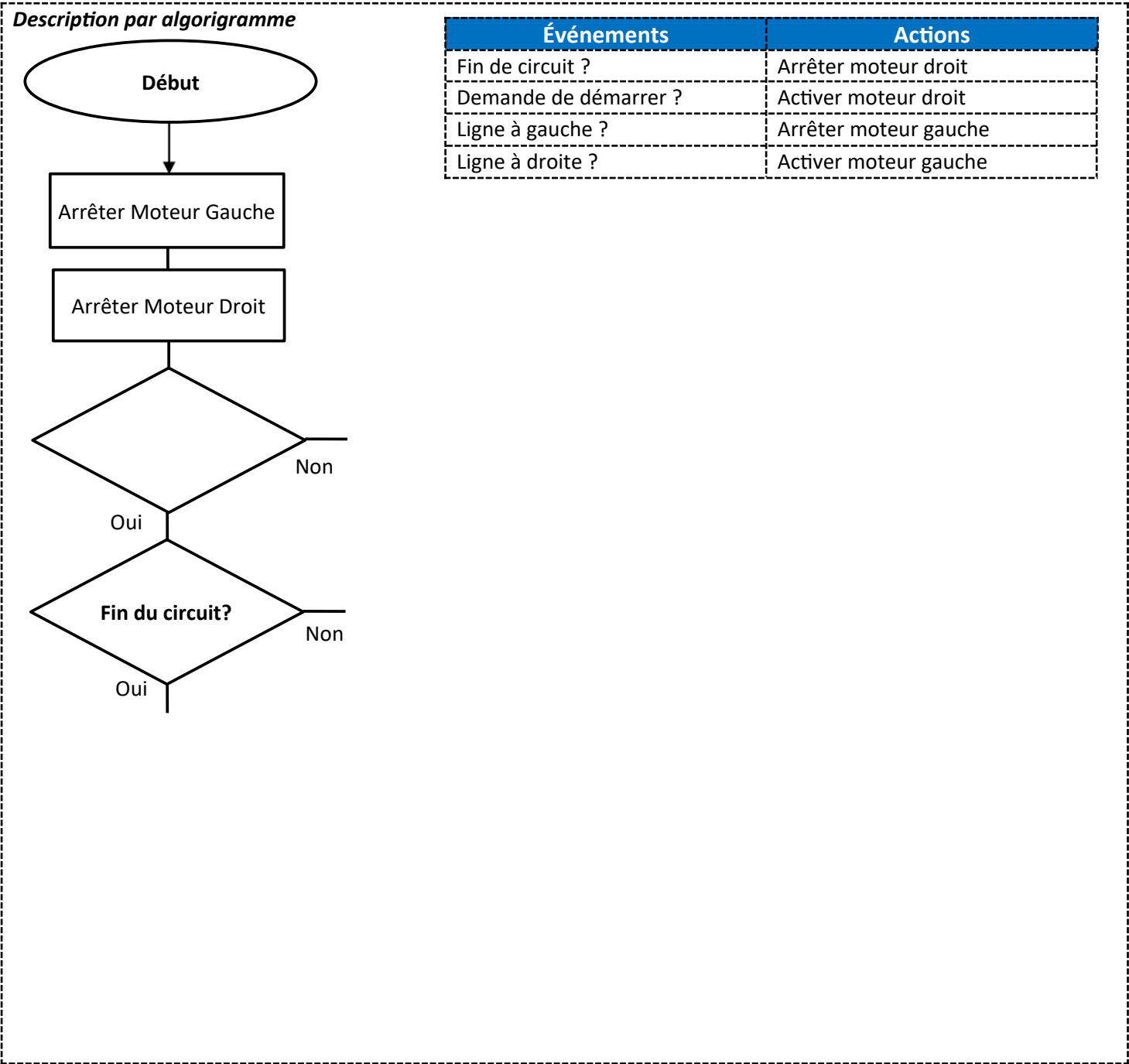
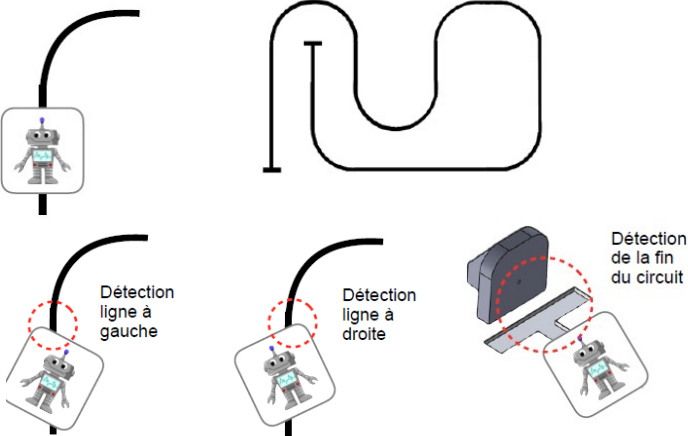


PROJET ROBOT

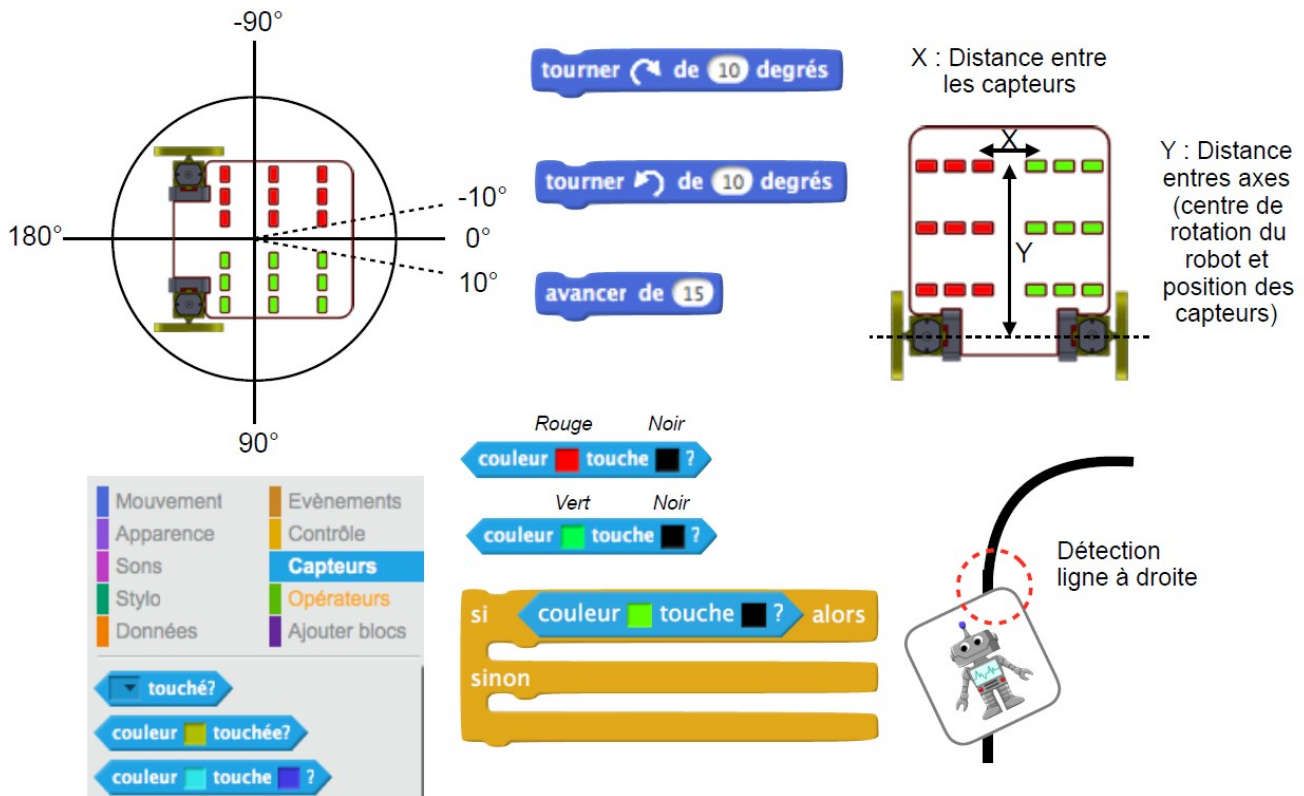
ÉTAPE 2.2 DESCRIPTION / PROGRAMMATION DU ROBOT

1 Description du fonctionnement du robot

Fin de circuit ?	Demande de démarrer ?	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Moteur Gauche	Moteur droit
0	0	0	0		
0	1				
0	1				
0	1				
1	0				



2 Simulation du fonctionnement du robot



3 Programmation du système embarqué

Définir la vitesse des moteurs (TB6612) à G : 255 D : 255

Lire la valeur logique du bouton poussoir sur la broche

Lire la valeur logique du capteur de ligne noire sur la broche

Ports	Solutions techniques
Numériques	D2
	D3
	D4
	D5
	D6
	D7
	D8
Analogiques	A0
	A1
	A2
	A3
I2C	Interface de puissance

5V

GND