

	SNT – Thème 6 – Les objets connectés	
	Document Élève Activité 3	
	Nom de l'activité	1/6

Document 7 : Le robot avance puis recule en emettant un signal sonore.

Matériel :

- Robot équipé de 2 servomoteurs avec leurs roues connectés en D7 (droit) et D8 (gauche) et 1 module buzzer connecter sur D6

Le fonctionnement du robot et à partir du programme complet fourni,

- Extraire des blocs pour créer des sous-programmes afin d'organiser les différentes fonctions du programme.
- Écrire les différents organigrammes correspondants.

Tester le programme sur le robot

Document 8 : Prise en compte des capteurs à moustache

Matériel :

- Robot équipé de 2 servomoteurs avec leurs roues connectés en D7 (droit) et D8 (gauche) et 1 module buzzer connecté sur D6 et de capteurs fin de course branchés en D2 et D3

Permettre au robot de se déplacer d'un bout à l'autre d'un labyrinthe en ré-investissant les connaissances acquises lors des activités précédentes

- Organiser le programme avec des sous-programmes.
- Écrire les différents organigrammes correspondants.

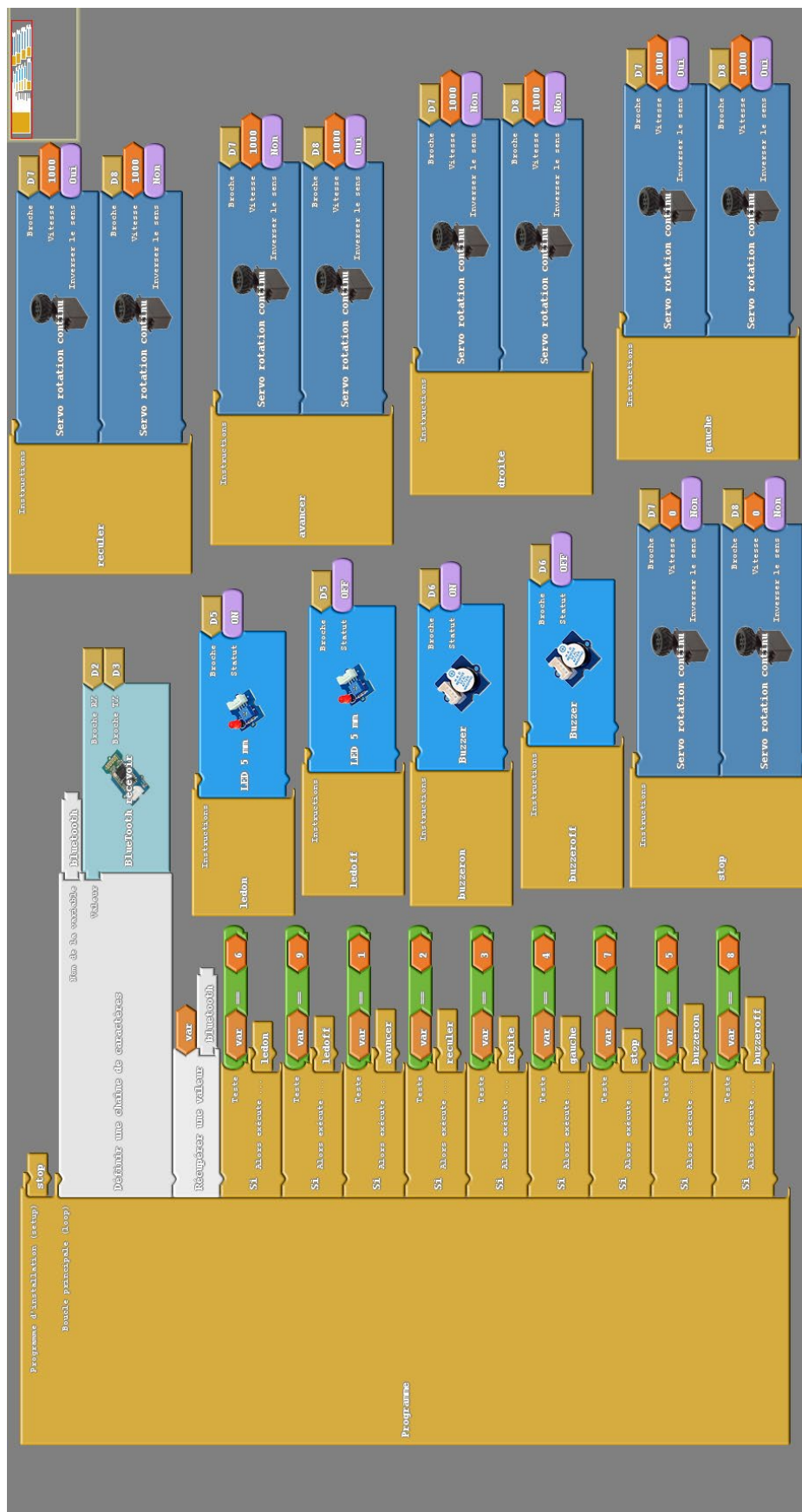
Tester le programme sur le robot avec le labyrinthe déjà créé.

Document 9 : Communication avec un smartphone ou tablette

Matériel :

- Robot équipé de 2 servomoteurs avec leurs roues connectés en D7 (droit) et D8 (gauche) et 1 module buzzer connecter sur D6 et 1 module LED connecté sur D5 et un module Bluetooth en D2/D3

Permettre au robot d'être piloté à distance avec un module Bluetooth en ré-investissant les connaissance acquise précédemment et à l'aide pour le Bluetooth .

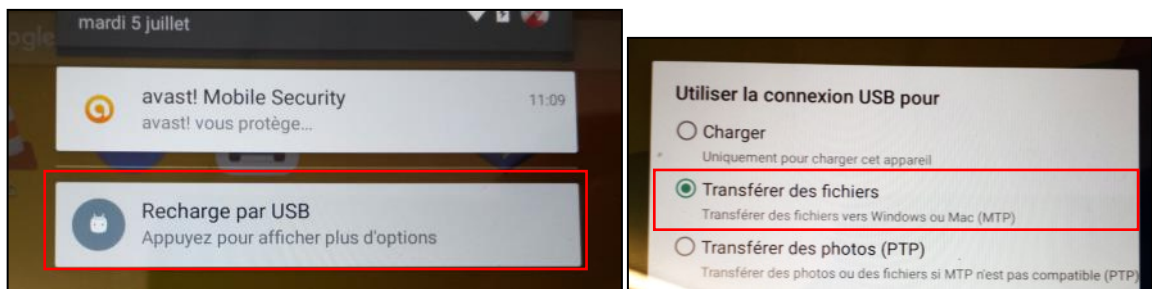


	SNT – Thème 6 – Les objets connectés		
	Document Élève Activité 3		
	Nom de l'activité		3/6

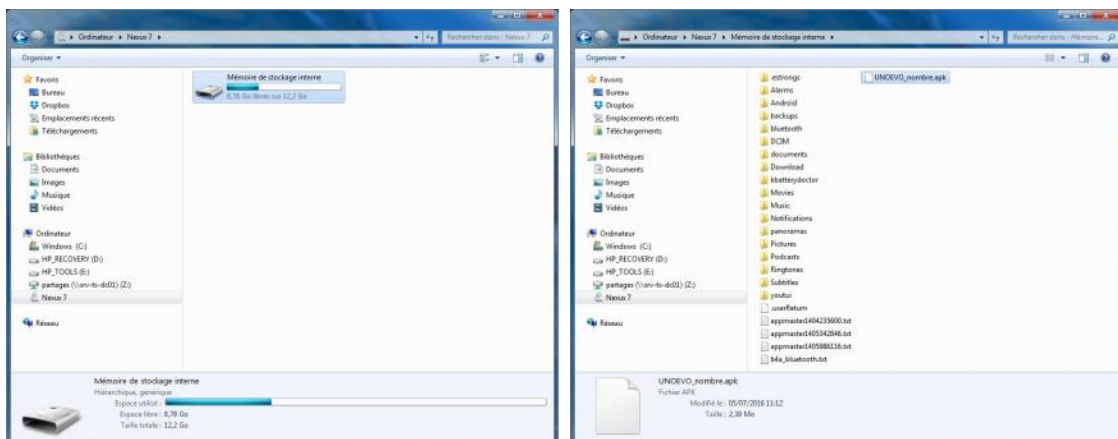
Document : aide application android

a) Installation de l'application dans votre tablette.

Brancher votre tablette à votre PC sur un port USB, si votre tablette affiche ce message « Recharge par USB » il faut cliquer dessus et la passer en mode « Transferts des fichiers »



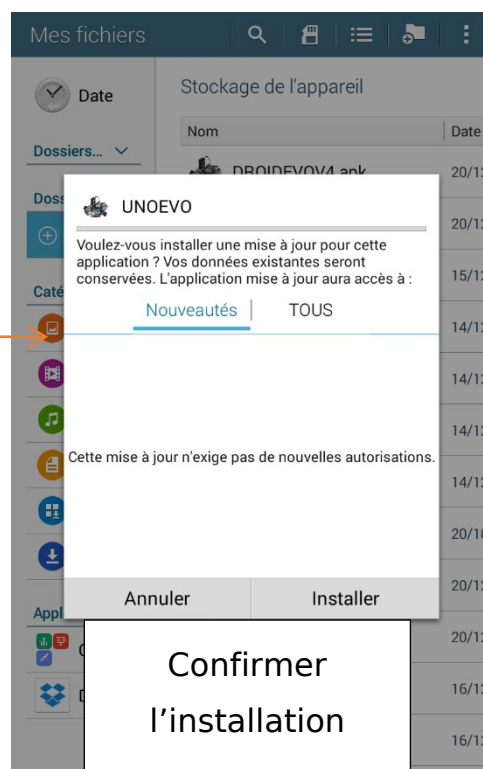
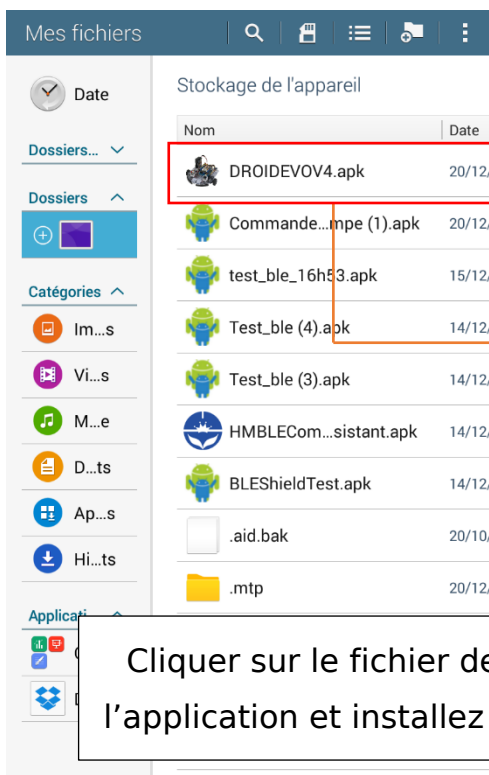
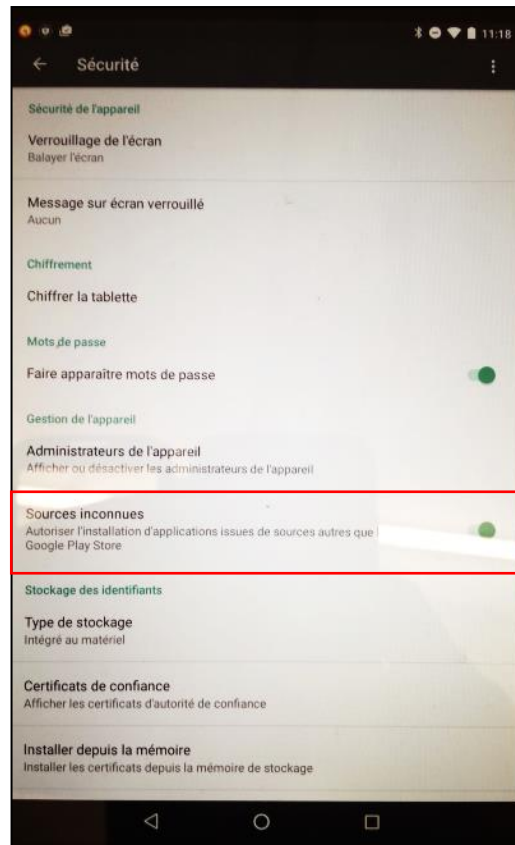
Ensuite revenir sur votre PC et aller ouvrir le disque dur de votre tablette puis copier le fichier DROIDEVOV4.apk, l'application de pilotage de l'UNOEVO, précédemment télécharger 1) b).



Débrancher votre tablette du PC. Sur votre Tablette, il faut vous rendre dans les Paramètres de Sécurité puis activer « Sources inconnues ».

Cette option permet d'installer des applications non signées par le Play Store, penser à la réactiver après installation de notre application.

	SNT – Thème 6 – Les objets connectés		
	Document Élève Activité 3		
	Nom de l'activité		4/6



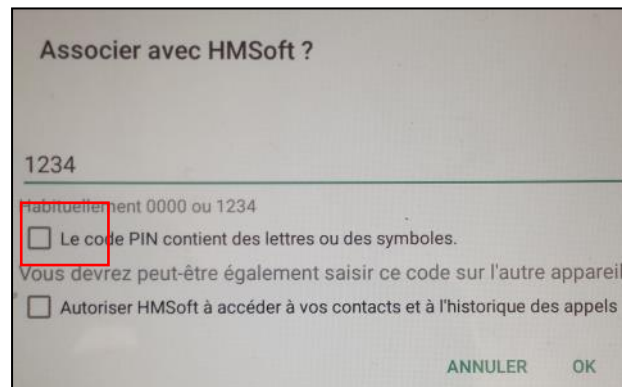
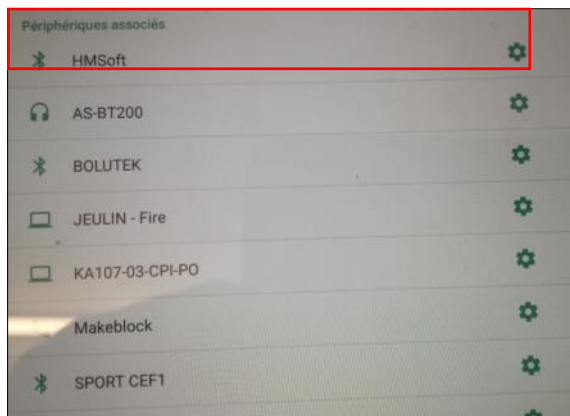
Cliquer sur le fichier de l'application et installez là

Confirmer l'installation

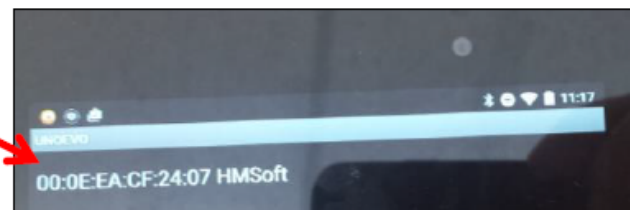
Vérifier que votre robot est alimenté sur la carte arduino avec des piles ou une batterie.

	SNT – Thème 6 – Les objets connectés	
	Document Élève Activité 3	
	Nom de l'activité	
		5/6

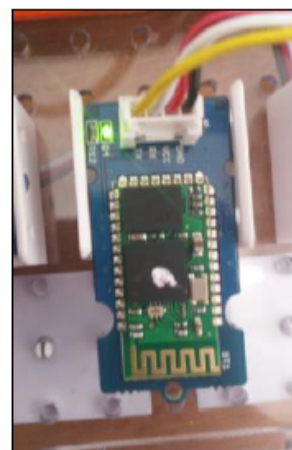
Activer votre Bluetooth sur la tablette , sélectionner dans la liste des périphériques, le périphérique Bluetooth « HMSoft ».



Lancer l'application UNOEVO sur votre tablette, cliquer sur « Connecter » et sélectionner « HMSoft ».



L'adresse de votre module Bluetooth sera différente de celle-ci.



Une fois que vous êtes connecté au robot la LED du module Bluetooth Grove reste au vert fixe.

	SNT – Thème 6 – Les objets connectés		
	Document Élève Activité 3		
	Nom de l'activité		6/6

