Telerobot

(projet démarré le 18 mai 2021)

Humanisons la visioconférence grâce à un avatar élégant.

Avec un photon, des servomoteurs, des leds, du wifi. Juste quelques bases pour le moment...

Interface web : http://lesporteslogiques.net/telerobot/

nb : 2 servomoteurs c'est trop de courant pour la broche ViN, solution élégante : en enlever un, ou ajouter une alim externe

Code photon (adapté depuis
https://github.com/lesporteslogiques/atelier_ioc_2017/tree/master/mouvement_photon%2Bservo)

```
#define broche_bouton1    D4
#define broche_bouton2    D5
//servo1 sur              D0
//servo2 sur              D1

Servo servo1;
Servo servo2;

int position = 0;


void setup() {
    servo1.attach(D0);
    servo1.write(90);    // test
    servo2.attach(D1);
    servo2.write(90);    // test
    pinMode(D7, OUTPUT);
    pinMode(broche_bouton1, INPUT);
    pinMode(broche_bouton2, INPUT);
   Particle.function("alarme", declencherAlarme);
}

int declencherAlarme(String commande) {
    if (commande == "m1gauche") {
        servo1.write(0);
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(1000);
        servo1.write(90);
        digitalWrite(D7, LOW);

    } else if (commande == "m1droite") {
        servo1.write(180);
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(1000);
        servo1.write(90);
        digitalWrite(D7, LOW);

    } else if (commande == "m2gauche") {
        servo2.write(0);
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(1000);
        servo2.write(25);
        digitalWrite(D7, LOW);

    } else if (commande == "m2droite") {
        servo2.write(180);
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(1000);
        servo2.write(90);
        digitalWrite(D7, LOW);

    }
}

void loop() {
    if (digitalRead(broche_bouton1) == HIGH) {
        servo1.write(25);
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(100);
        servo1.write(90);
        digitalWrite(D7, LOW);
        delay(500);
    }
    if (digitalRead(broche_bouton2) == HIGH) {
        servo2.write(25);
```

```
        digitalWrite(D7, HIGH);
        delay(100);
        servo2.write(90);
        digitalWrite(D7, LOW);
        delay(1000);
    }
}
```

Peut-être remplacer par ce servo : https://www.dfrobot.com/product-1970.html
photon datasheet : https://docs.particle.io/datasheets/wi-fi/photon-datasheet/

Article extrait de : http://www.lesporteslogiques.net/wiki/ - **WIKI Les Portes Logiques**
Adresse : **http://www.lesporteslogiques.net/wiki/openatelier/projet/telerobot?rev=1621356252**
Article mis à jour: **2021/05/18 18:44**