

# 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

```
#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);  
}  
}
```

Article extrait de : <http://lesporteslogiques.net/wiki/> - **WIKI Les Portes Logiques**

Adresse : <http://lesporteslogiques.net/wiki/openatelier/projet/telerobot?rev=1621350940>

Article mis à jour: **2021/05/18 17:15**