

Sur votre téléphone, télécharger dabble : **docte** Vous obtenez ceci :

La procédure détaillée se trouve ici :

https://ai.thestempedia.com/docs/dabble-app/getting-started-with-dabble/

Procédure résumée :





Branchez le module Bluetooth sur la carte Arduino (broche TX sur 2 et broche RX sur 3) et mettez sous tension la carte Arduino en la connectant à l'ordinateur avec le câble USB.

Recherchez sur votre téléphone votre module Bluetooth (avec son nom) et cliquez pour le connecter (mot de passe : 1234)

Sur l'appli, cliquer sur connecter en haut à droite de votre écran



Sur l'IDE Arduino ajouter la librairie que vous venez de télécharger (elle se trouve dans le dossier « Téléchargement » de votre ordinateur) :



Vous pouvez utiliser cette télécommande pour piloter votre robot :



Pour cela, dans l'IDE Arduino, ouvrez l'exemple « Game Pad »

| Nouveau | Ctrl+N | | | | |
|-------------------|--------------|--|---|--|---|
| Ouvrir | Ctrl+O | | | | |
| Ouvert récemmer | nt ≻ | | | | |
| Carnet de croquis | > | | | | |
| Exemples | 3 | ▲ | | | |
| Fermer | Ctrl+W | 09.USB > | | | |
| Enregistrer | Ctrl+S | 10.StarterKit_BasicKit > | | | |
| Enregistrer sous | Ctrl+Maj+S | 11.ArduinoISP > | | | |
| Mise en page | Ctrl+Mai+P | Exemples pour toute carte | | | |
| Imprimer | Ctrl+P | Adafruit Circuit Playground > | | | |
| | | Bridge > | | | |
| Préférences | Ctrl+Virgule | Esplora > | | | |
| Quitter | Ctrl+Q | Ethernet > | | | |
| | | Firmata > | | | |
| | | GSM > | | | |
| | | LiquidCrystal > | | | |
| | | Robot Control > | | | |
| | | Robot Motor > | | | |
| | | SD > | | | |
| | | Servo > | | | |
| | | SpacebrewYun > | | | |
| | | Stepper > | | | |
| | | Temboo > | | | |
| | | Retiré > | | | |
| | | Examples neur Arduine Une | | 01.LedBrightnessContr | ы |
| | | EEPPOM | | 02.Terminal | |
| | | SoftwareSerial | | 03.Gamepad | |
| | | | | O.4. Discharter Manuface | |
| | | SDI SDI | | 04.PInstateivionitor | |
| | | SPI > | | 05.Motor Control | |
| | | SPI > Wire > | | 05.Motor Control 06.Inputs | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèqu | | 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèqu Accelerometer_MMA7660 > | | 05.Motor Control 05.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèqu Accelerometer_MMA7660 > Adafruit NeoPixel > | | 04,PinStateMonitor 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 09.ColorDetector | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèqu Accelerometer_MMA7660 > Adafruit NeoPixel > Arduino Uno WiFi Dev Ed Librah | | 04.PinStateMonitor 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 09.ColorDetector 10.IOT | |
| | | SPI Vire > Exemples depuis les bibliothequ Accelerometer_MMA7660 > Addruit NeoPixel > Arduino Uno WiFi Dev Ed Librair Blynk > | | 05.Motor Control 05.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 09.ColorDetector 10.IOT 11.Music | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèqu Accelerometer_MMA7660 > Addruit NeoPixel > Arduino Uno WiFi Dev Ed Libratt Blynk > Dabbie 2 | 01. evive 3 | 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 09.ColorDetector 10.IOT 11.Music Change RX-TX pins | |
| | | SPI Vire > Exemples depuis les bibliothèqu Accelerometer_MMA7660 > Addruit NeoPixel > Arduino Uno WiFi Dev Ed Librør Blynk > Dabble f Grove LCD RGB Backlight 3 | 01. evive 5 02. Uno Nano Mega 3 | 05.Motor Control 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 09.ColorDetector 10.IOT 11.Music Change RX-TX pins Oscilloscope | |
| | | SPI > Wire > Exemples depuis les bibliothèq Accelerometer_MMA7660 > Adafruit NeoPixel > Adafruit NeoPixel > Adafruit NeoPixel > Dabble \$ Grove - LCD RGB Backing Grove - LED Matrix Driver \$ | 01. evive 2 02. Uno Nano Mega 2 Bluetooth Baud Settings ≯ | 05.Motor Control 05.Motor Control 06.Inputs 07.Camera 08.Phone Sensor 08.ColorDetector 10.IOT 11.Music Change RX-TX pins Oscilloscope | |

Il ne vous reste plus qu'à indiquer ce que vous voulez que votre robot fasse lorsque vous appuyez sur les différents boutons de la télécommande

```
if (GamePad.isUpPressed())
{
  Serial.print("UP");
}
if (GamePad.isDownPressed())
{
  Serial.print("DOWN");
}
if (GamePad.isLeftPressed())
{
  Serial.print("Left");
}
if (GamePad.isRightPressed())
{
  Serial.print("Right");
}
if (GamePad.isSquarePressed())
{
  Serial.print("Square");
}
```