



## CONSEILS AU PROFESSEUR POUR LA PARTIE 3

Le travail sur les algorithmes doit être fait en extérieur et une trame de l'algorithme peut être donnée en fonction du niveau des élèves.

Les [modules Bluetooth sont des modules groove](#) et les programmes arduino ne fonctionneront qu'avec eux (programmes arduino à adapter en fonction de votre matériel).

La connexion entre bluetooth maître et esclave est automatique (lumière fixe une fois connecté). Suivre le tutoriel du module (alimenter la partie esclave puis la partie maître (téléviser le programme)). Par contre il faudra faire attention lorsque plusieurs groupes travaillent en même temps à ce que les élèves appareillent leurs modules en décalé.

Pour les tests avec le servomoteur il y a des problèmes de téléversement de programme en raison du servomoteur qui consomme beaucoup d'énergie. Pour palier ce problème, vous pouvez débrancher le servomoteur pendant le téléchargement puis le rebrancher après.

**Par contre pour le montage final (plusieurs servomoteurs) il faudra une alimentation externe et un shield pour servomoteur afin d'avoir une intensité suffisante.**