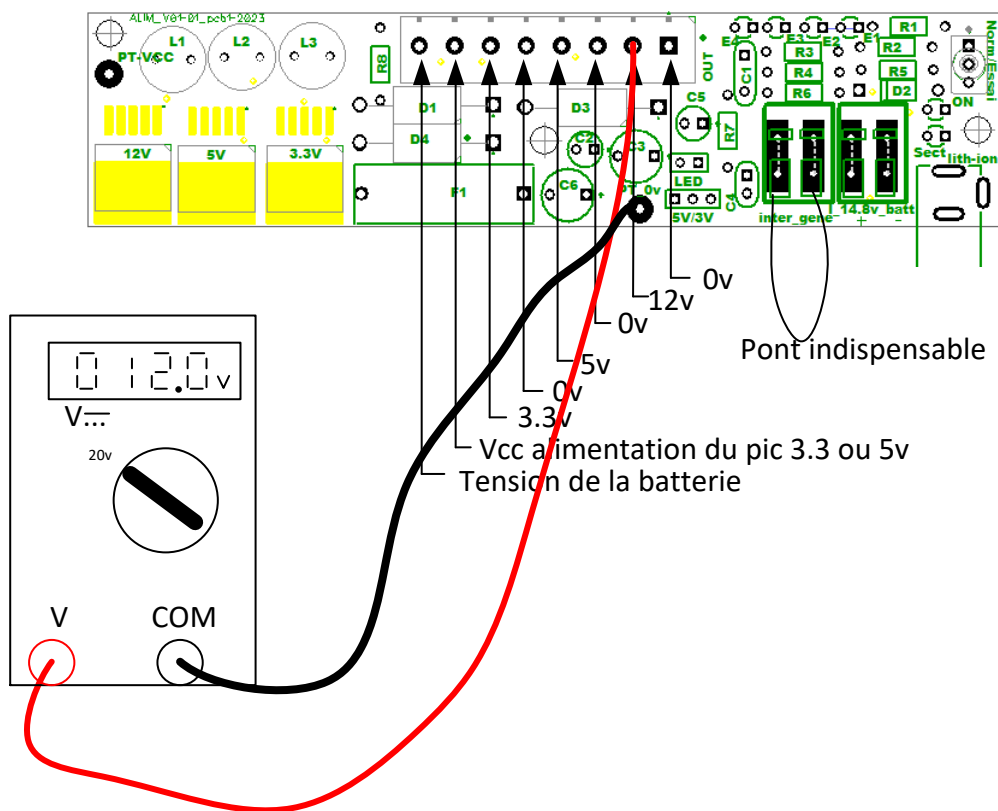


Test de la carte suite à sa construction

V1 le 20/11/2023

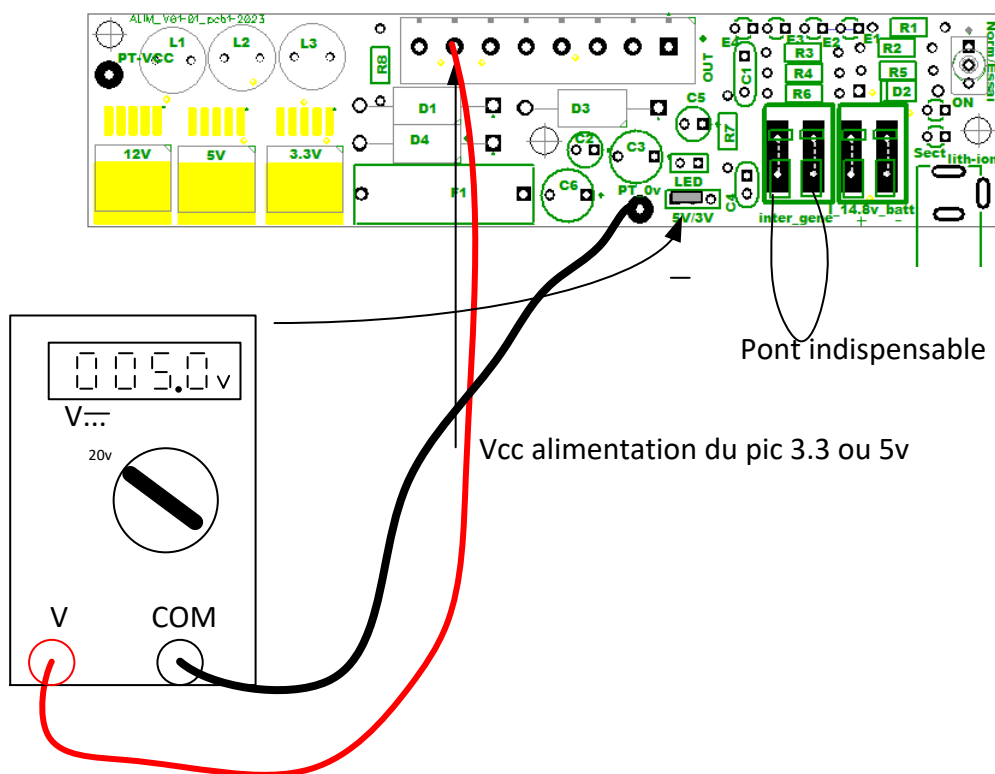
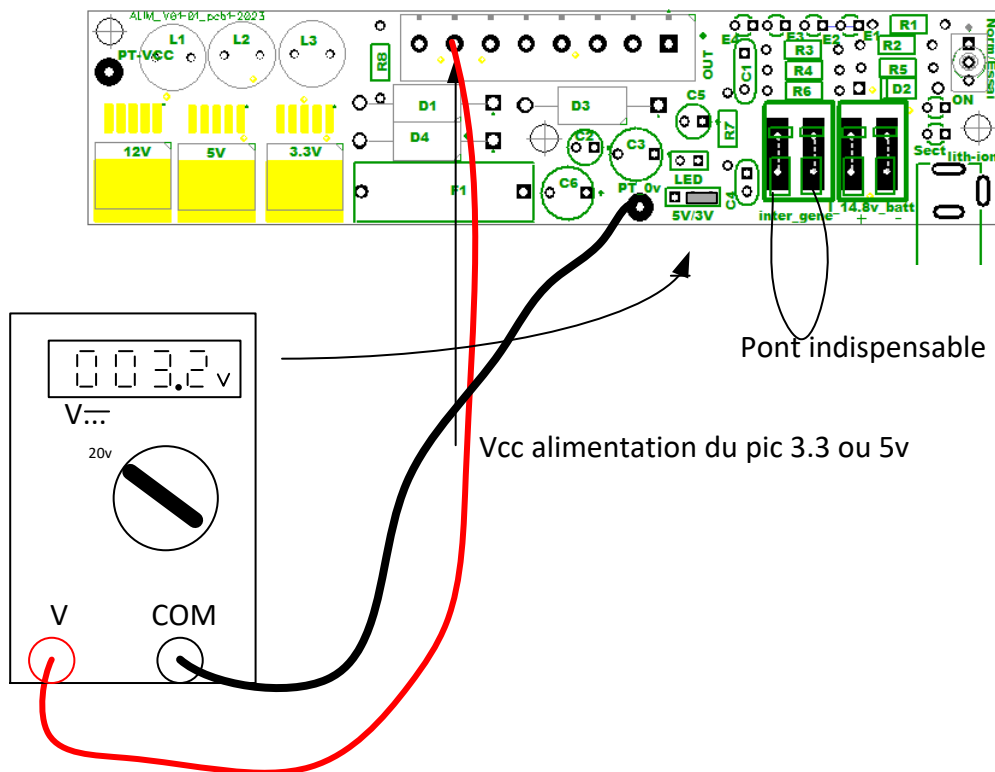
- 1 tester les alimentations de la carte d'alim
- 2 tester l'ensemble
- 3 mettre le pic afin de tester l'ensemble et les entrées TOR

1. test des alimentations :

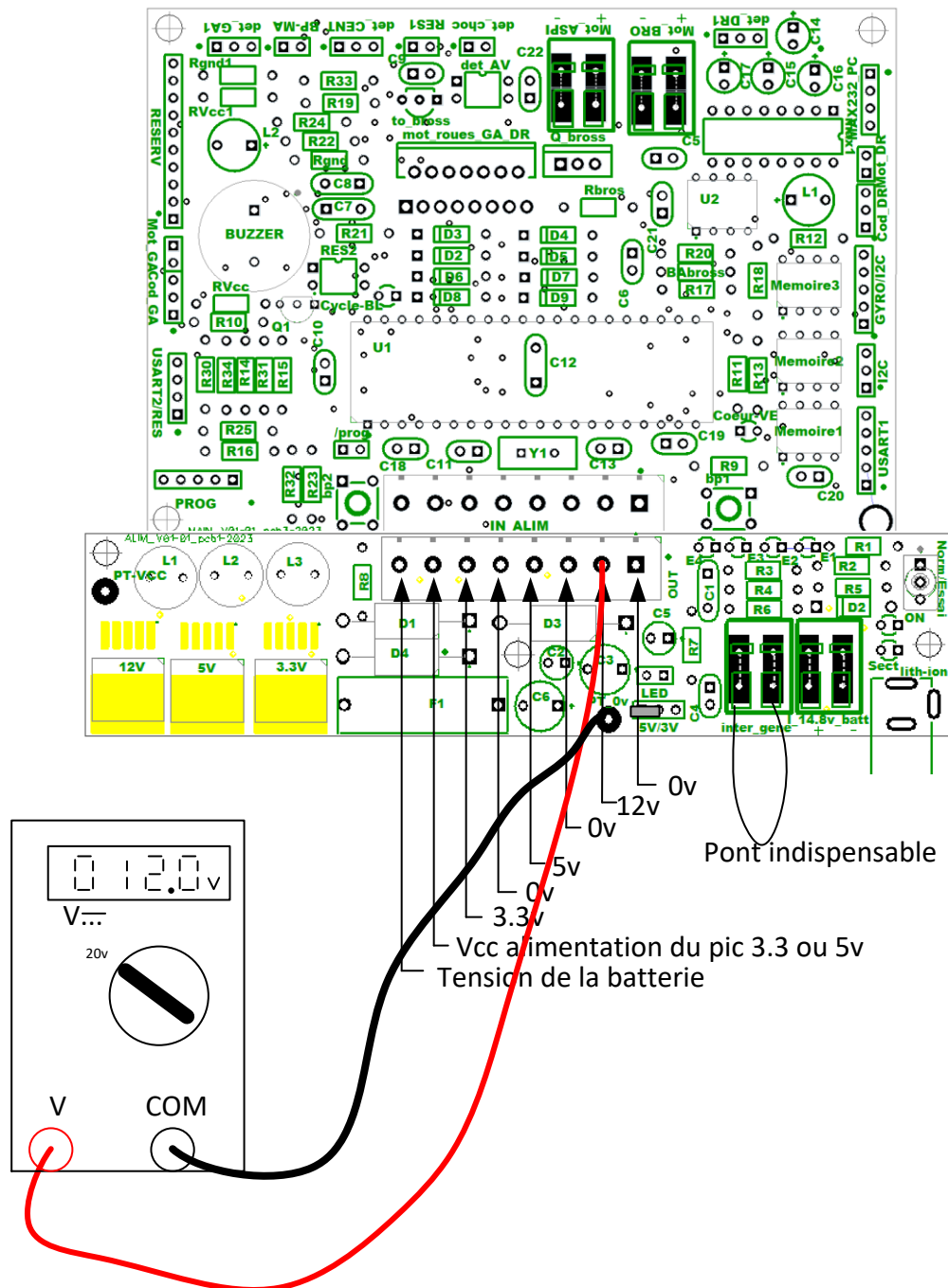


2. On test les deux tensions en déplaçant le cavalier.

On laissera en position 5v pour la suite des tests

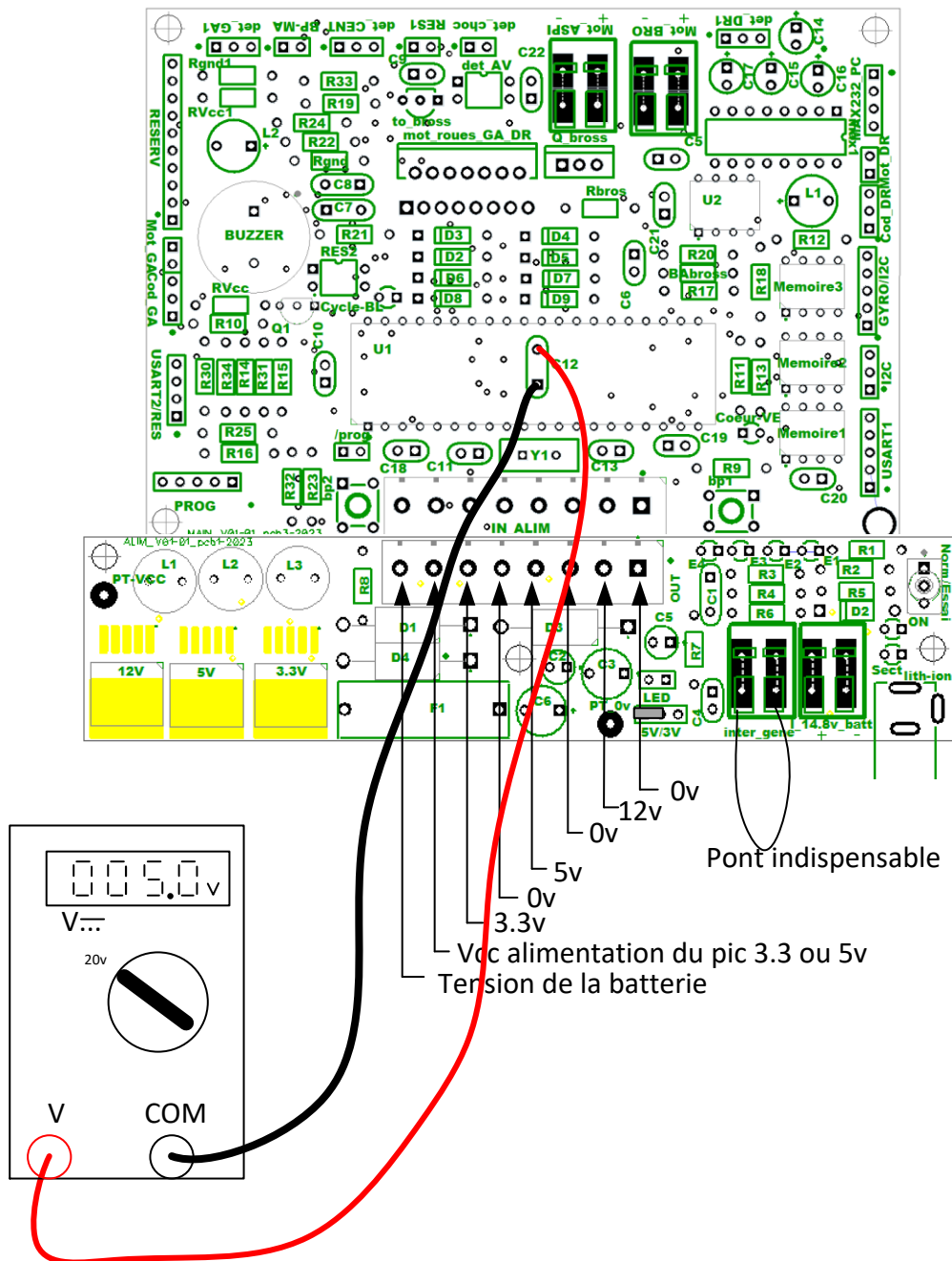


3. Test de l'ensemble monté (mettre les ponts entre les deux cartes ou un connecteur)

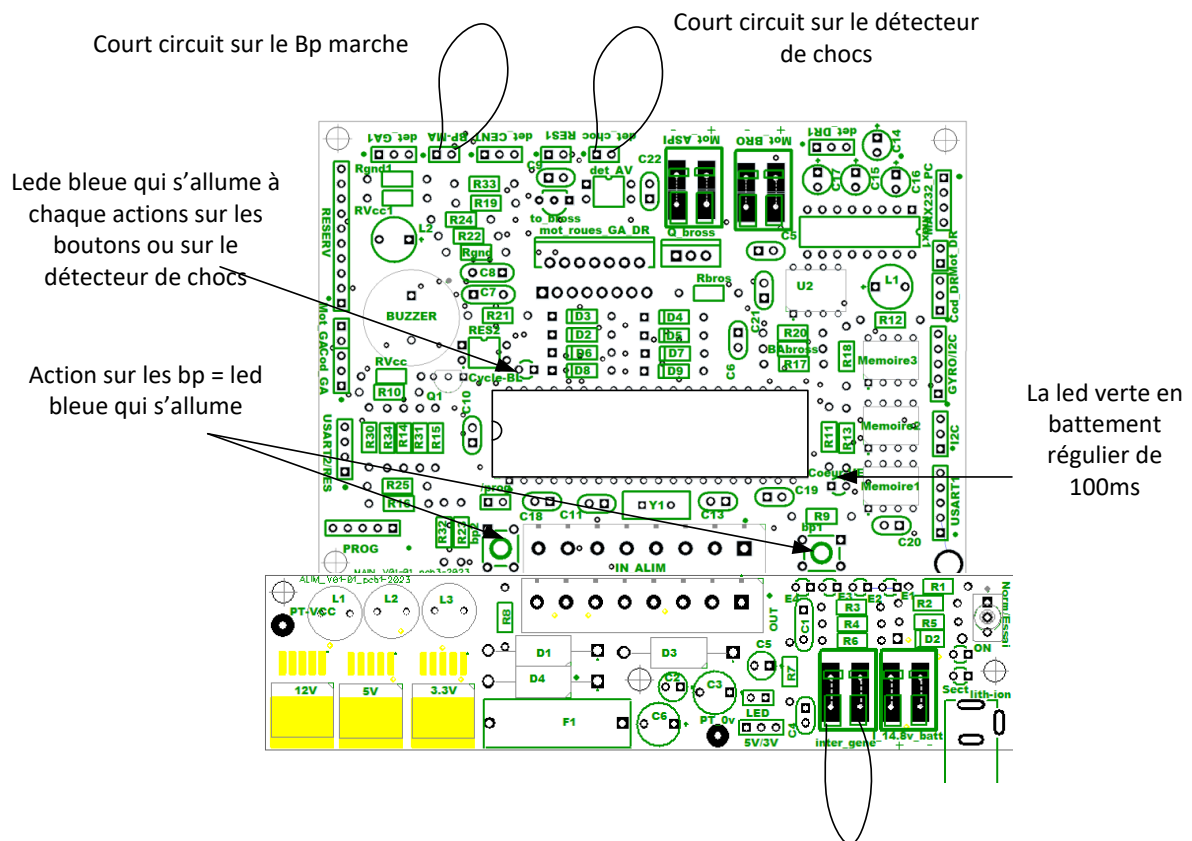


4. Test des tensions d'alimentation sur le pic

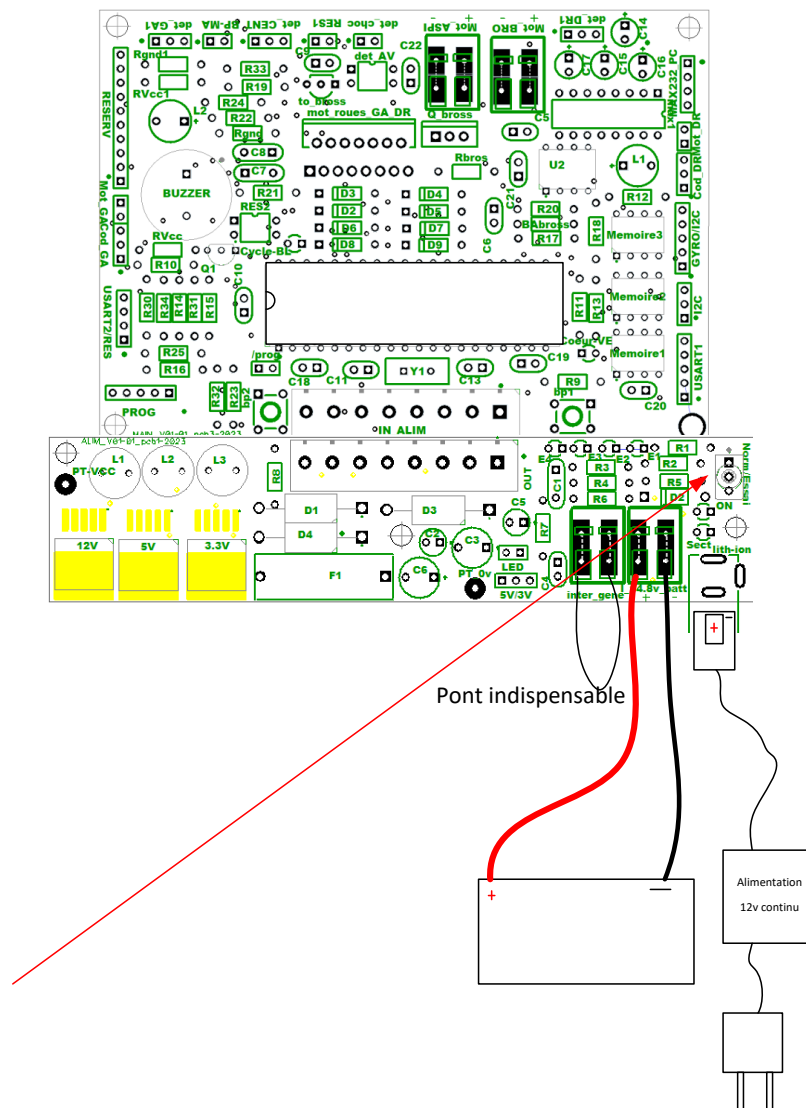
On passe sur toutes les pin du pic afin de s'assurer que la tension ne dépasse jamais 5V.



5. mise en place du pic et test visuel avec la led bleue



6. Test du commutateur normal/essai



En position « **normale** » AVEC chargeur branché mode chargement des batteries :

- led jaune allumée.
- Robot ne peut pas fonctionner la led verte du cœur est éteinte.

En position « **normal** » SANS chargeur branché mode « travail » :

- leds jaune et orange éteinte, .
- le Robot peut fonctionner si le commutateur est basculé et appui sur BP principal.

En position « **essai** » avec chargeur branché.

- les deux leds de la carte alim sont allumées.
- si le pic est présent et chargé avec un programme, la led verte du cœur bat.
- le robot fonctionne avec l'alimentation par le chargeur 12v.
- les batteries ne sont ni chargées ni utilisées par le robot.