

J'ai commencé par ressouder un fil au moteur qui contrôle les bras et la tête.

PROBLÈME

Ensuite nous avons cherché un moyen de résoudre le problème que nous avions avec les moteurs qui ne tournaient pas assez vite. Nous avons besoin d'être deux pour ça car il faut qu'un de nous soulève la partie inférieure du robot pendant que les moteurs sont actionnés.

SOLUTION

Nous avons résolu ce problème en ajoutant quatre piles supplémentaires aux quatre que nous avions de base mais le moteur de la partie supérieure tournait trop vite dans cette configuration. En ajoutant seulement deux piles le système fonctionnait parfaitement.

J'ai ensuite fait des recherches sur le module audio, je crois avoir grossièrement compris le code, mais ne sachant pas comment brancher le haut-parleur au module et n'ayant pas d'adaptateur pour changer les pistes audios sur la carte SD, je n'ai pas pu essayer.