

RAPPORT SEANCE 2

- Soudure et reprise du moteur :

Ayant repris le projet après deux semaines de pause, j'ai commencé par me remémorer les différentes parties du robot, notamment la partie inférieure du robot. J'ai donc soudé les deux branchements au moteur des roues car ce n'était pas le cas et il fallait tenir les fils à la main pour faire fonctionner le moteur. J'ai ensuite repris mon branchement de la séance précédent et j'ai réussi à faire marcher le moteur inférieur en le branchant avec les piles, seulement le moteur manque de puissance, une aide d'un des professeurs sera nécessaire pour cela mais il n'a pas eu de temps lors de cette séance.

- Recherches sur les différents modules nécessaires par la suite

J'ai par la suite réalisé des recherches sur les modules qui seront nécessaires à notre projet, sur le module de camera Arduino, et poser des questions au groupe voisin qui l'utilise également. J'ai également fait des recherches sur le module Bluetooth déjà utilisé en cours, notamment pour un potentiel retour caméra du module sur le téléphone.