

## **RÉPARATION DU ROBOT**

Nous avons commencé par réparer le robot qui avait des problèmes de puissance. Après avoir ressoudé correctement tous les fils, nous nous sommes aperçus que le problème venait du code.

## **PROGRAMATION**

Étant handicapé par mon entorse du pouce, je m'occupe du code. Après avoir réglé le problème de puissance, j'ai modifié les fonctions afin de pouvoir la moduler avec le bluetooth. Je me suis ensuite occupé de programmer une chorégraphie du robot.