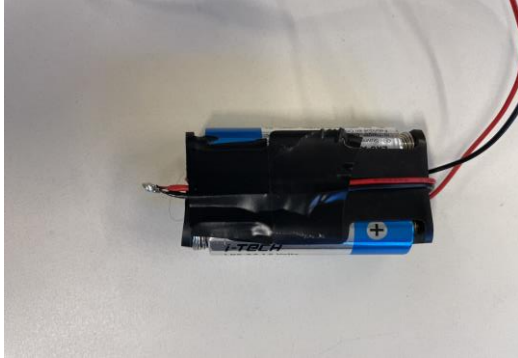


RAPPORT SEANCE 3

- Correction du problème du moteur :

Précédemment le moteur ne fonctionnait pas à pleine puissance à l'aide du pont en H, nous avons donc commencé avec Jules par mettre en liens les 2 moteurs (partie haute et basse du robot) avec le pont en H. Par la suite, une grande perte de puissance s'est fait sentir sur les 2 moteurs. Après réflexion, nous avons donc décidé de rajouter des piles à notre robot afin de le rendre plus performant, j'ai donc soudé deux piles supplémentaires en série, à rajouter au 4 présentes auparavant.



Un grand gain de puissance c'est fait ressentir sur le robot au niveau des moteurs, maintenant suffisante.

- Recherche sur module bluetooth :

J'ai par la suite demandé au professeur un module Bluetooth que j'ai pu brancher et ai commencer les recherches sur son fonctionnement sur le cours et internet, le code est à poursuivre au prochain cours pour le faire fonctionner.

- Branchement et problèmes :

Ci-dessous, les branchements de notre robot et les moteurs, nous nous heurtons cependant à un problème pour la suite, un gain de place dans le robot va être nécessaire pour y faire entrer tous les modules par la suite.

