

Journal de Bord Semaine du 09/04/2018 :

Lundi 9 : prise en main du robot, implémentation du robot suiveur de ligne :

quand un capteur rentre dans la ligne, le robot tourne du côté où le capteur est dans la jusqu'à ce qu'il soit dans le noir.

Mardi 10 : début de l'implémentation des déplacements du robots : tourner à gauche.

Mercredi 11 : suite de l'implémentation des déplacements des robots, et début de la représentation du terrain par le graphe :

- les sommets sont les lignes droites
- les arcs sont les intersection et les croisements

Jeudi 12 : changement de l'algorithme du suiveur de ligne par l'utilisation du PID : lecture de forum pour savoir de quoi il s'agit, et début de l'implémentation de ce dernier.

Vendredi 13 : calibrage du PID, et changement de la représentation du terrain :

- les sommets sont les lignes droites
- les arcs sont les chemins possibles lors d'une intersection ou un croisement, avec pour poids la distance de la ligne droite sur laquelle ils vont déboucher

Samedi 14 : Suite du travail de vendredi

Dimanche 15 : Pause.