

Thomas Régis

Rapport de séance 15- 07/03/2023

Objectifs : En attendant que la partie mécanique du robot soit terminée pour pouvoir utiliser les codes pythons de déplacement qui sont déjà prêt, je vais essayer d’utiliser les moteurs avec la carte Arduino pour que le robot puisse avancer, tourner à gauche et tourner à droite.

Voici une image des codes très basiques :

Une image contenant plante

Description générée automatiquement

Malgré de nombreux efforts et l’acquisition d’un demi-pont en H plus performant le code arduino ne parvient pas à faire tourner les moteurs.

L’objectif de la prochaine séance sera donc de pouvoir commander les moteurs avec la carte arduino.