**Rapport de séance (04/02/2019)**

On a commencé par fixer les supports sur lesquels on va mettre les capteurs du robots.  
Mais on a rencontré un problème, puisque après avoir vicer les capteurs on a vu que les supports étaient plus longs que prévu et du coup les capteurs étaient en contact avec la table .   
Nous avons eu aussi un problème avec la colle puisque au fur at à mesure nos supports se détachaient un par un.  
Donc nous avons dû recommencer le travail dès le début pour que cela soit bien fait.



Par la suite nous avons découper un petit bout de la planche sur laquelle on a soudé 2 composants. En fait cela va nous permettre d'avoir plusieurs 5V et GND.