Rapport de séance

# Séance du 20/12/2018

* Avant la séance : J’ai fait des recherches sur l’état de l’art des voitures Arduino.

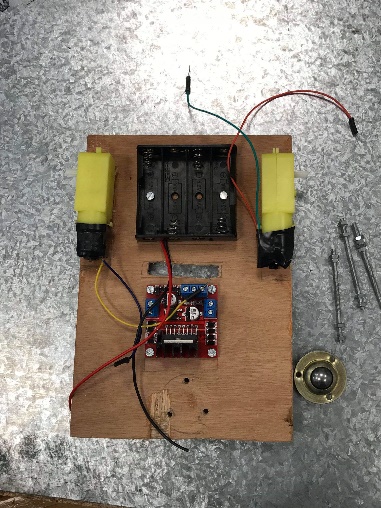
* J’ai défini la taille du support en bois, il fera 12 cm sur 18cm et avec l’aide de mon équipier, j’ai découpé la plaque de bois avec la scie mise à disposition en prenant une marge sur le bois pour pouvoir gérer les erreurs de découpage.
* J’ai soudé les câbles au connecteur des moteurs et on a testé les moteurs en faisant les branchements avec la car carte Arduino et le module L298. On a eu des problèmes de téléversement puis un des moteurs ne fonctionnait pas, c’était à cause des soudures qui n’était pas bien faite sur l’un des moteurs. On a refait les soudures sur ce moteur et finalement on a réussi à faire marcher les deux moteurs.
* On a obtenu le module Bluetooth pour pouvoir avancer pendant les vacances

# Séance du 10/01/2019

* Pendant les vacances, création du programme pour contrôler les roues avec le téléphone par Bluetooth en se basant sur les programmes fait durant les TD 7 et 8 et amélioration du la télécommande sur l’application ce qui a nécessité des modifications du programme.

Une image contenant matériau de construction

Description générée avec un niveau de confiance élevé

* Définition du plan pour le montage.
* J’ai fait l’algorithme en me basant sur le programme que j’ai fait pendant les vacances et ce que le robot doit faire à la fin du projet. J’ai d’abord fait l’algorithme sur papier pour avoir une vue d’ensemble puis je l’ai fait sur le logiciel Publisher pour qu’il soit plus propre et clair.
* J’ai percé la planche pour pouvoir fixer le socle des piles et la puce L298 et chercher les vis pour les fixer.
* On a créé nos propres entretoises pour pouvoir fixer la roue libre à l’arrière du robot. On a coupé une tige en métal fileté pour pouvoir fixer la roue à l’aide d’écrous.