On va essayer de vous faire profiter de nos erreurs ☺

* Faites bien attentions aux cables USB des cartes, il faut de la place devant le port pour pouvoir y brancher le connecteur… Le mieux est de déporter les connecteurs avec des rallonges (ou en se soudant sur les pattes GND 5V B+ et B6) et de les centraliser à un endroit accessible.
* Attention aux composants ayant des gros radiateurs, ça peut être gênant.
* Il faut surélever les cartes avec des entretoises. Privilégiez le nylon ou tout système permettant un démontage rapide…
* Attention, certains composants (codeuses notamment) ont besoin de pins supportant les interruptions matérielles. (tous les pins digitaux d’une teensy en sont capables. Ce n’est pas le cas sur une Arduino… (cf les pins avec l’annotation INTx dans megaPinout.png).
* Attention à la librairie « Servo ». On peut lire dans la doc :  
  « On the Mega, up to 12 servos can be used without interfering with PWM functionality; use of 12 to 23 motors will disable PWM on pins 11 and 12. »
* Rq : On peut brancher un servo sur un pin qui ne supporte pas nativement le PWM.
* Un connecteur XT60 est beaucoup trop gros. Il faut utiliser des XT30 pour la puissance.
* Il faut mettre des diodes et Led partout pour isoler les composants. Si une carte se retrouve à alimenter les servos ou les moteurs, ça va pas sentir bon….
* Ne pas hésiter à rajouter des test pad. Voir même de rajouter des afficheurs de tension.
* Les fusible style « Automobile » étaient plutôt pratiques.
* Au moment de câbler, faites attentions aux arêtes vives. L’année dernière une plaque de métal avait fini par entailler légèrement deux câbles, ce qui suffisait à faire en sorte qu’ils soient électriquement reliés….