**Séance 3**

Lors de cette séance j’ai refait le planning ainsi que le cahier des charges qui n’étaient pas fait comme demandé. Cela m’a pris beaucoup de temps, car je voulais faire un planning bien organisé afin de ne pas s’éparpiller lors des prochaines séances.

Ensuite j’ai commencé à faire le montage électronique du moteur sur la plaque finale que l’on mettra dans notre robot. J’ai dû souder les fils avec le quadruple demi pont en h . Ce travail m’a pris également beaucoup de temps car il demandait beaucoup de précision afin que les différentes liaisons ne se touchent pas car cela pourrait faire des cours circuit. Certain fils ne se soudaient pas et il a fallu les changer.

Lors de la prochaine séance je terminerai ce travail j’espère que tous les fils que j’ai soudés sont en bon état car si l’un d’eux ne fonctionne pas notre montage ne fonctionnera pas et l’on perdrait beaucoup de temps à trouver celui qui est défaillant.

