

# Aspi'Bot Arduino

## Durant cette séance, nous avons :

- Récupéré une carte Arduino Uno, un condensateur et un bloc pile pour l'alimentation du robot
- Terminé le code permettant de faire tourner les moteurs
- Réalisé les branchements des 2 moteurs à la carte Arduino Uno
- Expérimenté et compris l'utilisation du capteur de choc, que nous décidons finalement d'utiliser pour l'autonomie du robot.

## Observations :

1. Nous pensons à remettre en cause la fonction d'aspiration du robot. L'idée d'un robot "balayeur" plutôt qu'un robot "aspirateur" semble plus appropriée à notre projet.

