

Aspi'Bot Arduino

Durant cette séance, nous avons :

- Complété notre code afin d'ajouter 2 autres détecteurs de chocs : nous aurons au final un capteur disposé à gauche de l'appareil, un au centre et un à droite, afin de faciliter et d'assurer une bonne détection des obstacles.
- Nous avons également modifié la fonctionnalité de changement de direction dans le code. À présent, lors d'un choc, le robot recule en même temps de tourner sur lui même, avant de reprendre une progression en ligne droite.
- Finalisé la modélisation du support du robot. Nous avons contacté le Fab'Lab afin de prendre rendez-vous pour l'impression 3D du support.

Observations :

1. Concernant l'aspiration qui devait initialement équiper notre robot, nous optons finalement pour un balayage à l'aide d'un rouleau adhésif anti-poussière et peluche (cf. photo n°1). Nous la fixerons aux supports tournants de la partie intérieur des moteur (cf. photo n°2) afin de ne pas utiliser un autre moteur dédié.

Photo n°1



Photo n°2

