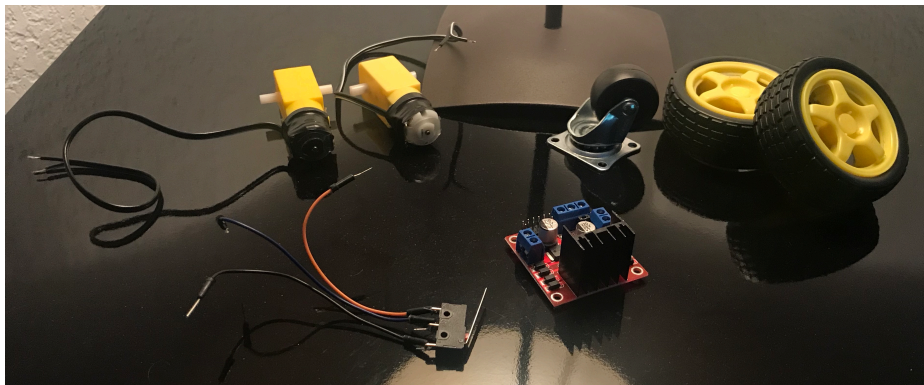


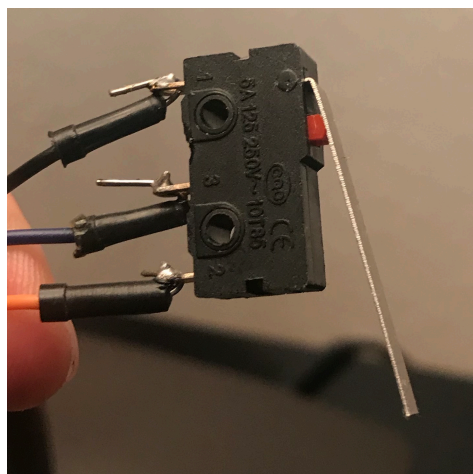
## Aspi'Bot Arduino

### Durant cette séance, nous avons :

- Rédigé un code permettant de faire fonctionner un prototype de voiture capable de rouler et de tourner si un obstacle se présente devant elle (capteur de distance à ultrasons). Ce code sera réutilisé dans le cadre de l'Aspi'Bot, pour permettre à l'appareil d'éviter les éventuels obstacles de la pièce.
- Récupéré les éléments afin de monter une maquette de voiture. Cela nous permettra de tester la viabilité de notre code. Nous avons 2 moteurs et un pont-H, 2 roues et 1 roue folle.



- Récupéré un capteur de contact (une tige en métal actionne un bouton lorsque qu'elle est poussée), que nous fixerons à l'avant de l'Aspi'Bot.



**Observations :**

1. La voiture prototype utilisera un seul capteur de distance en guise de sonar.  
Étant-donné que l'Aspi'Bot aura un gabarit plus large que la voiture, peut-être devrions nous en utiliser un 2ème pour une meilleure fiabilité du sonar ?
2. Vaudrait-il mieux utiliser des "capteurs de chocs", des capteurs de distance ou les deux ?