

Rapport de la séance 14

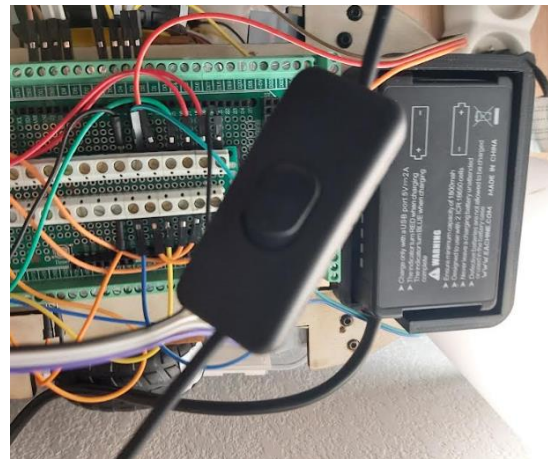
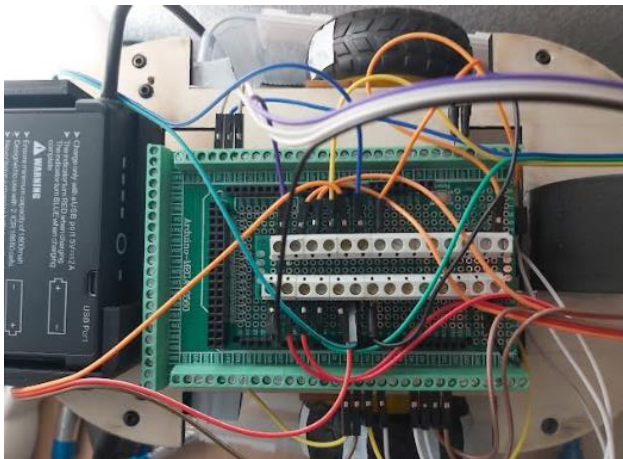
29 mars 2024

WARTSKI NARANJO Daniel

Robotique

Travail réalisé

Lors de cette séance, j'ai procédé à l'installation du Shield sur la carte Mega, que j'avais précédemment soudé, dans le robot. J'ai également revu tous les branchements en les fixant correctement. Parallèlement à cela, j'ai effectué la soudure de deux lignes pour le +5V et la terre. De plus, j'ai ajouté un interrupteur dans le robot pour éviter de devoir le débrancher à chaque fois. Les images suivantes illustrent les différentes installations dans le robot.



Dans la seconde partie de la séance, j'ai tenté de poursuivre le développement du programme du robot. Cependant, j'ai rencontré des difficultés avec l'Arduino IDE, qui continuait à afficher la même erreur de branchements. En conséquence, j'ai consacré le reste de la séance à résoudre ce problème.

Objectifs pour la prochaine séance

- Poursuivre la mise en place du programme pour intégrer le correcteur PID.
- Continuer le développement du programme du robot afin qu'il réponde aux exigences spécifiées.