

# Rapport de la séance 4

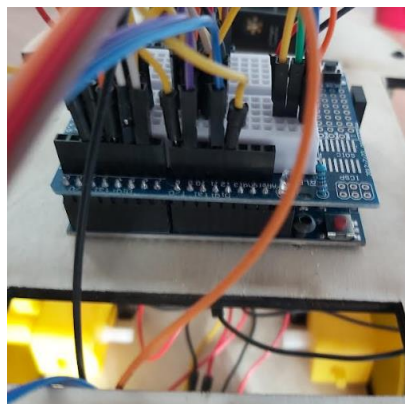
12 décembre 2023

WARTSKI NARANJO Daniel

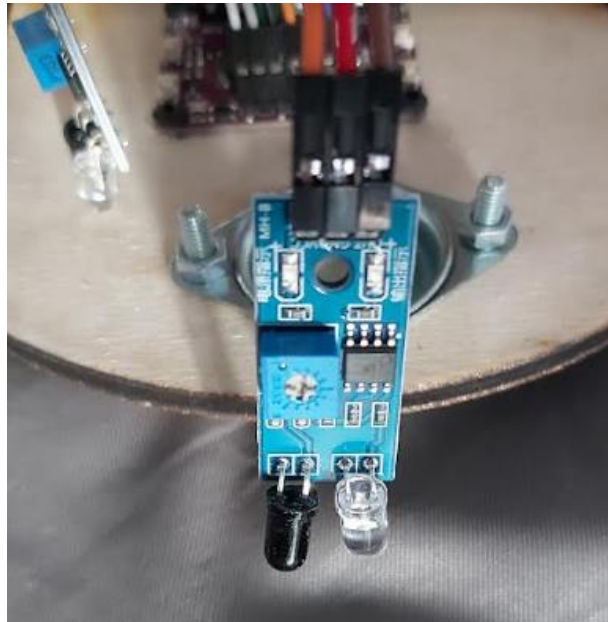
Robotique

## Travail réalisé

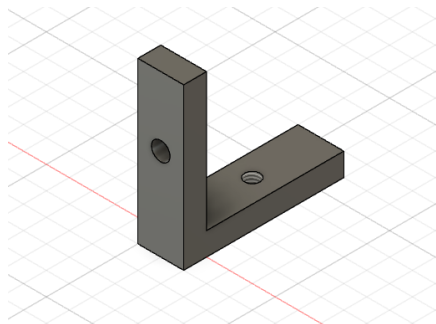
Lors de cette séance, j'ai utilisé une grande partie du temps pour trouver la cause pour laquelle mon robot ne fasse pas les commandes attendues du programme. L'erreur consiste à qu'une roue est capable de tourner dans les deux côtés mais l'autre roue tourne seulement dans un sens. En premier, je pensais que la cause de l'erreur était dans le contrôleur des moteurs, mais quand j'ai utilisé les boutons du contrôleur pour tester la roue, il fonctionnait bien. Dans un deuxième temps, j'ai pensé que les câbles étaient en défaut, mais ça ne changeait rien si je les changeais. Après, j'ai testé chaque fonction du programme pour voir l'erreur. Pendant le test des fonctions, j'ai remarqué que la fonction pour tourner à gauche fonctionnait bien pendant que la fonction pour aller à la droite non, ce qui n'a pas de sens parce que sont les mêmes fonctions avec les pins inversés. Finalement, j'ai pu remarquer que l'erreur n'était seulement que le port 10 de l'Arduino ne fonctionner pas.



Après avoir solutionné l'erreur, j'ai remarqué que les capteurs IR ne fonctionnent pas comme ils devaient. Ils étaient en train de clignoter quand ils ne détectent rien. Pour solutionner ce problème, j'ai dû changer les piles de l'alimentation de mon robot.



Pour finaliser, j'ai commencé à faire le modèle 3D des supports pour les capteurs IR, il ne manque que les imprimer.



## Objectifs pour la prochaine séance

- Imprimer les supports pour les capteurs IR et faire le modèle 3D du support pour le capteur ultrason.
- Continuer le programme pour que mon robot puisse suivre une ligne noire dans le sol.