**Troisième séance du 10 janvier 2024**

**Travail sur la manette:**

Une image contenant texte, Appareils électroniques, Ingénierie électronique, Composant d’ordinateur

Description générée automatiquementLors de cette troisième séance j’en ai profité pour commencer à travailler sur le moyen de contrôle du déplacement du gardien. L’idée étant de permettre dans un premier temps le déplacement linéaire et si le temps imparti le permet de réaliser un déplacement sur deux axes. D’où le choix du joystick pour le déplacement du robot. Ayant donc récupérer au début de la séance un arduino esplora. Cependant je n'ai pas trouvé de moyen de la relier à la carte Arduino uno, après de multiple tentative a cherché un point permettant de transmettre les valeurs analogiques du joystick avec un tensiomètre. Après consultation avec l’enseignant référant j’ai décidé d’avancer en utilisant un potentiomètre à titre indicatif pour quand on aura un vrai joystick a disponibilité.

Après j’ai donc écrit un code pour permettre le moteur de tourner dans l’indiquer par le potentiomètre. Cependant par manque de temps je n’ai pas pu mettre de vitesse variable en fonction de la distance au point de repère.

**Travail sur le goal :**

A la fin de la séance j’ai profité du peu de temps restant pour me rendre dans le fab lab et faire un des deux goals à partir de pièces usées des imprimantes 3D. J’ai arrondi la pièce pour quel permette de bien frapper le palais puis remplis les trous de colle chaude pour que la zone de contact soit bien homogène.