**Rapport première séance :**

Durant cette séance, je me suis occupée de la partie réceptrice de notre projet. J’ai réalisé le montage permettant de faire fonctionner les roues du robot. Une fois les fils soudés aux deux moteurs DC, je les ai connectés avec la carte Arduino et le pilote de moteur L298. J’ai ensuite développé le code pour obtenir la marche avant, la marche arrière et le virage à droite et à gauche (voir code et vidéo). Reste à savoir comment nous allons monter le robot afin que les roues se situent dans les bras du R2D2.

J’ai commencé ensuite à réfléchir sur l’algorithme de l’ensemble du robot. Il faut désormais le compléter avec les données relevées par l’accéléromètre.

