

26 juin 2018

Bilan personnel Anthony SAADI—MAHOUKOU

Durant ce projet je me suis retrouvé dans un groupe différent du dernier projet. Dès le début du projet j'ai travaillé sur tous les calculs théoriques de notre robot suiveur de ligne. Tel que la force tangentielle, le couple, puissance moteur etc... Par la suite j'ai travaillé sur tout ce qui est schéma logique, table de vérité avec Julien. Puis ayant participé comme tout le monde à la phase de montage et d'étalonnage des capteurs du robot suiveur de ligne. J'ai aussi passé une journée avec Julien à mettre en place un premier programme de pathfinding qui fut amélioré plus tard. Enfin la majeure partie de mon travail a porté sur le capteur de distance(infrarouge), puis le capteur de vitesse. L'utilisation de ces deux capteurs permet la détection d'une place et fournir sa taille. Les derniers jours du projet à créer des programmes sur arduino pour arriver à cette finalité. C'est la première fois dans un projet que j'ai autant été impliqué seule sur de la programmation. Après des heures et des heures à appliquer la pédagogie pour résoudre mon problème j'ai enfin réussi à rendre quelque chose de fonctionnel, concret et cela par mes propres moyens. Je suis fier du travail que j'ai fourni dans ce projet.