

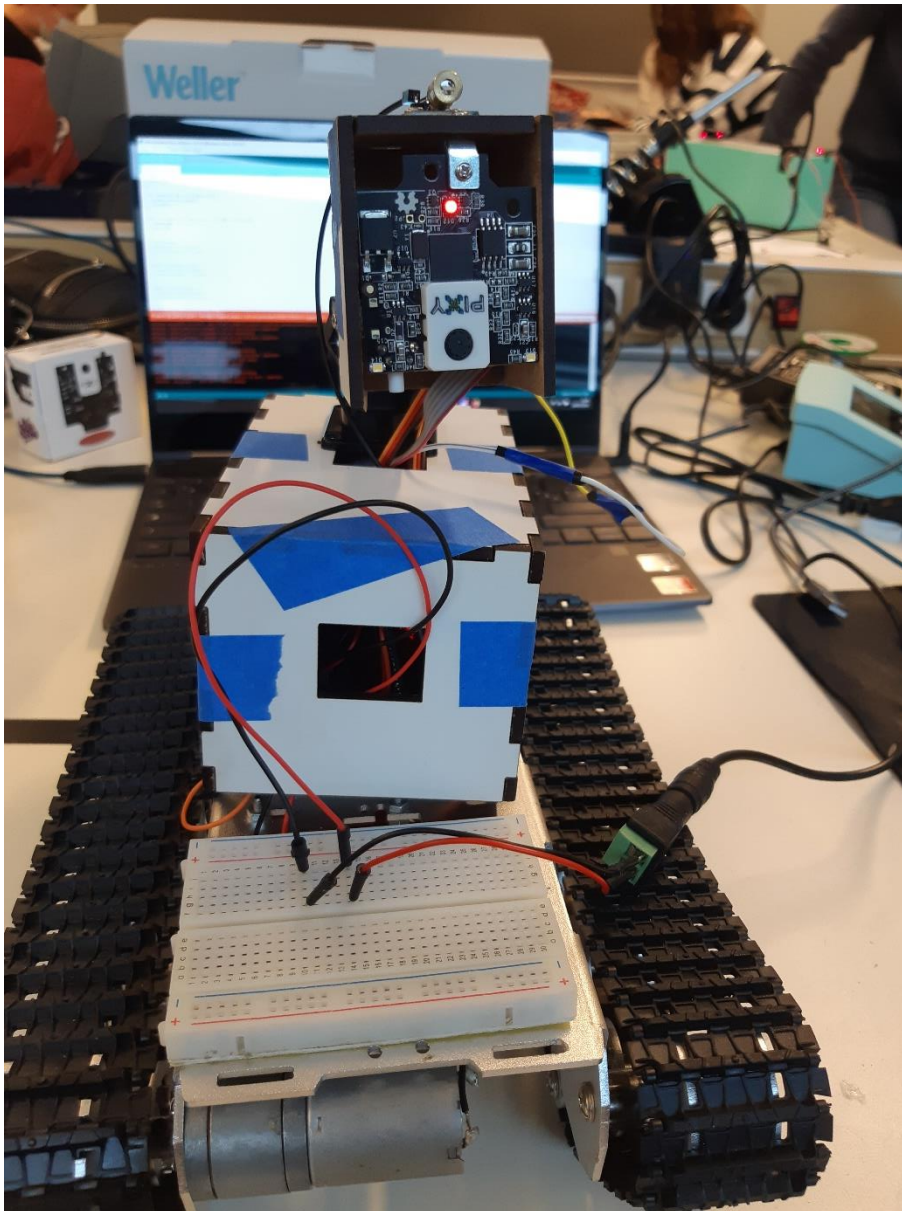
### Rapports de Séance du 24/02/2022

Lors de cette séance, j'ai commencé par régler quelques problèmes sur l'App Inventor 2 au niveau du code « Scratch ».

Puis j'ai changé des lignes de code sur le programme Arduino pour qu'il soit désormais adapter à 2 servo-moteurs. Il a fallu bouger quelques câbles en conséquence. Comme il n'y avait plus de câble type mâle/femelle, je me suis débrouillé avec du scotch pour faire du mâle/mâle + femelle/femelle.

J'ai eu des problèmes pour faire tourner les servo-moteurs car il tournait mal selon l'angle de rotation que je donnais dans le programme, par exemple un : `for (i=0 ; i<180 ; i++)` ne peut marcher sur le servo-moteur du haut car ce dernier va vouloir faire une rotation vers le premier servo-moteur.

Ensuite j'ai aidé mon collègue pour fixer/théoriser la tête finale du robot.



J'ai fait rentrer des câbles par le trou, à la prochaine séance il suffira de les couper/souder/lier aux deux piles pour remplacer l'adaptateur 12V.

En fin de séance, j'ai cherché à savoir pourquoi un moteur était plus efficace que l'autre. Les deux moteurs marchant correctement, et les suspensions ne présentant pas de défaut. J'ai observé les chenilles :

          Finalement, le problème pourrait venir du nombre de dents différentes :

56 dents à gauche pour 54 à droite, ce qui explique (peut-être) pourquoi la chenille droite est moins efficace. Elle serait donc trop serrée. A faire pour la prochaine séance en priorité car si le problème ne vient pas de là, il va falloir approfondir les recherches sur ce sujet vraiment important. J'avais parlé dans un rapport précédent d'un décalage de 40 cm à droite pour 1 m en avant.