

Rapport de séance n°6 (09/02/22)

Objectifs de la séance

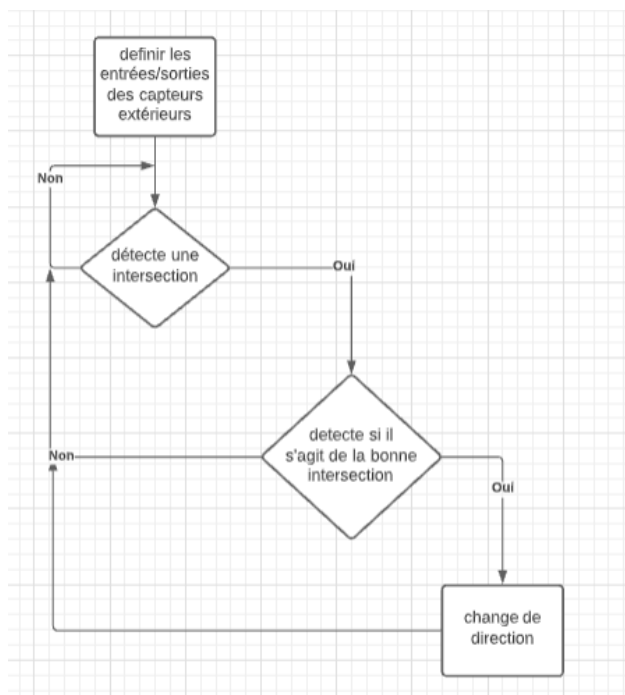
Durant cette séance j'avais pour objectif de faire fonctionner les interactions entre mon téléphone et le module Bluetooth.

Ce que j'ai fait pendant la séance

J'ai finalement réussi à faire fonctionner mon module Bluetooth. J'ai donc réussi à faire fonctionner mon code de test (mis en pièce jointe).

Ayant « réussi » mon objectif de la séance en l'espace de 20min, je me suis donc intéressé au changement de voie et à la condition pour permettre au robot de savoir quand est-ce qu'il arrive à la bonne destination.

Pour changer de direction, le robot détectera le chemin alternatif à l'aide de ses capteurs de lignes et en fonction d'où l'utilisateur l'appel, le robot effectuera un changement de direction. Vous trouverez l'algorithme ci-dessous.



Pour la condition d'arrêt, j'ai décidé de faire en sorte que dès que tous les capteurs de lignes du robot sont placés sur une ligne noire, le robot détecte qu'il est arrivé à destination.

Je n'ai pas eu le temps de tester le code, je n'ai réalisé que son ébauche.

Objectifs pour la prochaine séance

Finir le code et réaliser des tests en condition réelle.