

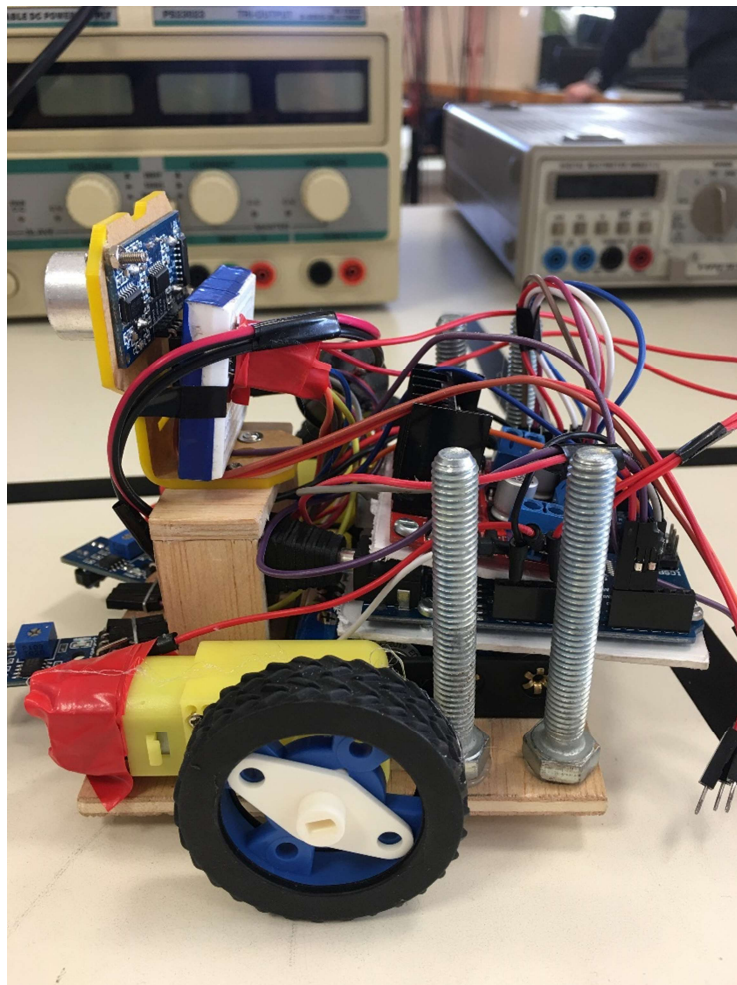
Séance 19 février 2020

Aujourd'hui, au vu de notre avancement et du fait que nous ne savons pas comment faire en sorte que le robot renvoie son chemin parcouru, nous avons décidé de changer la communication bluetooth que nous avons prévu. En effet, nous avons décidé de faire un mode de téléguidage de notre robot en créant une application pour cela. C'est Florian qui s'en est occupé.

Pour ma part, je me suis principalement occupée du programme pour faire avancer le robot ainsi que des tests avec les capteurs de lignes et les vitesses des moteurs.

Maintenant, le robot fait demi-tour, il va (presque) bien ligne droite et il tourne bien à droite. Cependant, il ne tourne pas tout le temps à gauche, malgré que le capteur de distance gauche marche... (voir vidéo)

De plus, je me suis occupée de coller, à l'arrière des poids pour que notre robot ne penche plus en avant lorsqu'il roule, j'ai donc utilisé ceci :



Pendant les vacances, je dois m'occuper de faire une coque pour le robot et également de connecter le bluetooth et (optionnellement de faire le buetooth).