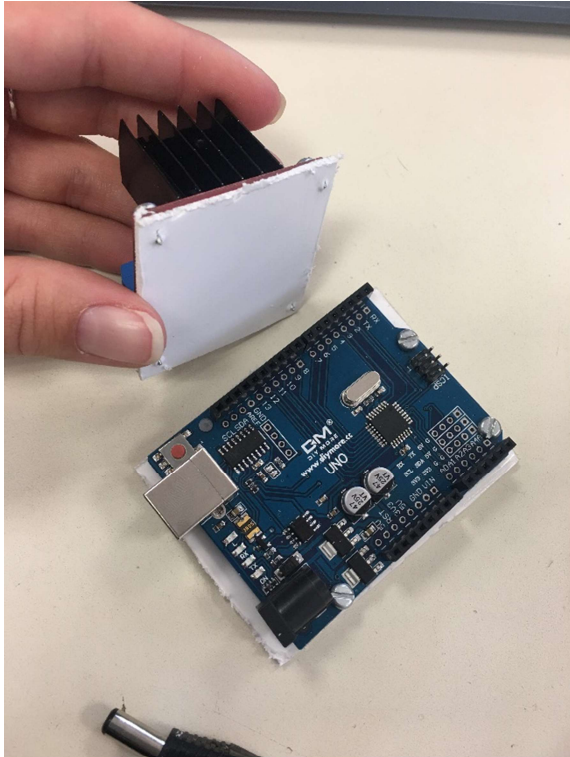


GIUNTINI

Laetitia

Rapport de séance du 13 janvier



Aujourd'hui notre séance a commencé par un oral de 5min où nous avons présenté notre projet, les objectifs, ce que nous avons déjà réalisé (qui est résumé dans nos précédents rapports) et enfin ce qu'il nous restait à faire (connexion bluetooth, structure du robot et programmes finaux).

Au vu de ce qui nous a été rapporté à la fin de cette présentation, nous avons effectué des modifications sur la structure du robot. Je me suis en effet occupé d'isolant certaine partie de notre robot. J'ai donc pour cela placé une place isolante entre le support des piles et la carte Arduino et entre la plaque Arduino et le quadruple demi-pont en H.

Ensuite, j'ai fait la vérification du bon fonctionnement du capteur de distance. J'ai mis le programme sur le github. De plus, nous voulons « accessoriser » notre robot avec des led (pour les yeux, oreilles, nez ?) du coup j'ai également testé les led que nous avions.

Ensuite je me suis occupée de régler les capteurs (de lignes) pour qu'ils ne touchent plus le sol en étant à la même hauteur. Et je les ai essayés avec plusieurs lignes, intersections, ...

Pour finir, j'ai aidé Florian pour la structure du robot, plus précisément pour la structure du capteur de distance. Notre robot ressemble maintenant à cela :

