

Rapport de séance du 9 décembre

Aujourd'hui, nous avons démarré les projets arduino. Nous avons réussi à suivre notre planning c'est à dire que nous avons commencé par rassembler toutes les pièces qu'il nous manquait :

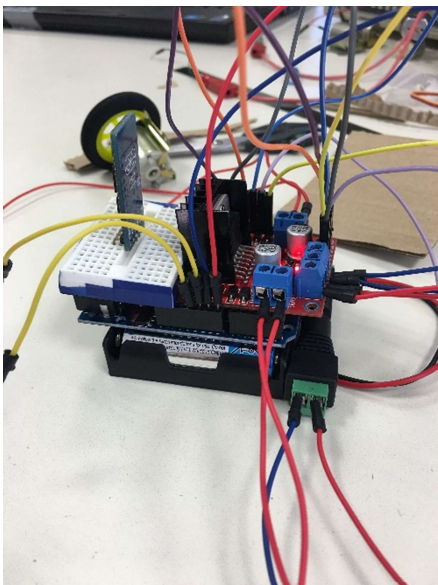
- moteurs
- module Bluetooth
- quadruple demi-pont H
- une petite plaque à trous (que l'on a isolé avec du scotch d'électricien)
- condensateur

Avec l'assemblage de toutes ces pièces (qui imposerait un robot d'une taille un peu grande) nous nous sommes rendu compte qu'il serait plus simple de faire un labyrinthe sans paroi sur les côtés. Notre robot suivrait ainsi que des lignes (faites avec le scotch d'électricien).

Pour cela, il faut rajouter à notre liste de pièces 3 capteurs de d'obstacles pouvant détecter également, en plus du scotch, les voies sans issues ainsi que de bien prendre les intersections (angles droits). Nous n'avons donc plus besoin du capteur de distance avec le servomoteur (pour le moment).

De plus, M ABDERRAHMANE, m'a conseillé de m'intéresser à l'algorithme de Dijkstra qui est un algo permettant de trouver le chemin le plus court pour sortir (lien du site : <https://www.maths-cours.fr/methode/algorithmme-de-dijkstra-etape-par-etape/>).

Nous avons également vérifié les moteurs à l'aide du programme que nous avons fait lors des séances sur la voiture et le module Bluetooth.



Nous avons commencé à réfléchir à l'organisation du robot :

