

Durant cette séance nous avons pour objectif de réussir a faire avancer le robot selon l'algorithme de direction que nous avons créé pour lui.

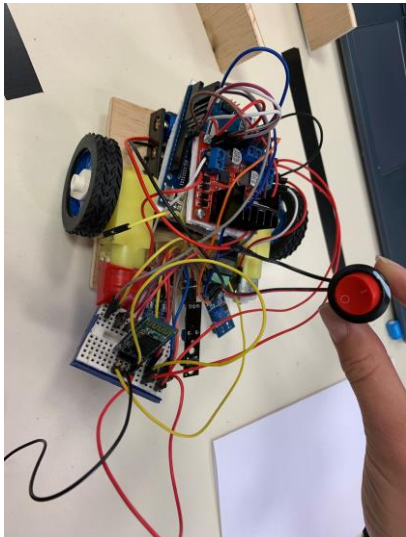
Cela était compliqué car il y avait des faux contacts et 2 câbles qui ne marchait plus.

Après avoir tout réglé et immobiliser les câbles pour éviter les faux contacts nous nous sommes lancés dans la mise en œuvre de notre programme qui comportait un bon nombre d'erreurs.

Nous avons donc corrigé toutes ces erreurs et réussi a faire avancer notre robot comme on le voulait.

Ce fut un franc succès au bout de 2h et de beaucoup trop de problèmes technique (moteur gauche a recoller, câbles du moteur droit a ressoudé...)

Par la suite j'ai fixé un bouton sur l'alimentation afin de ne plus avoir a soulever tout le système pour l'éteindre et l'allumer.



Nous avons aussi enfin fixé les capteurs de lignes au socle grâce à une vis à bois.

