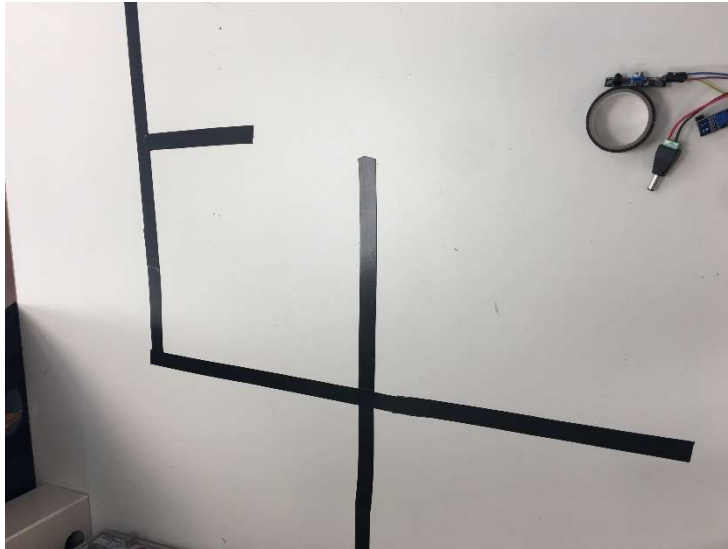
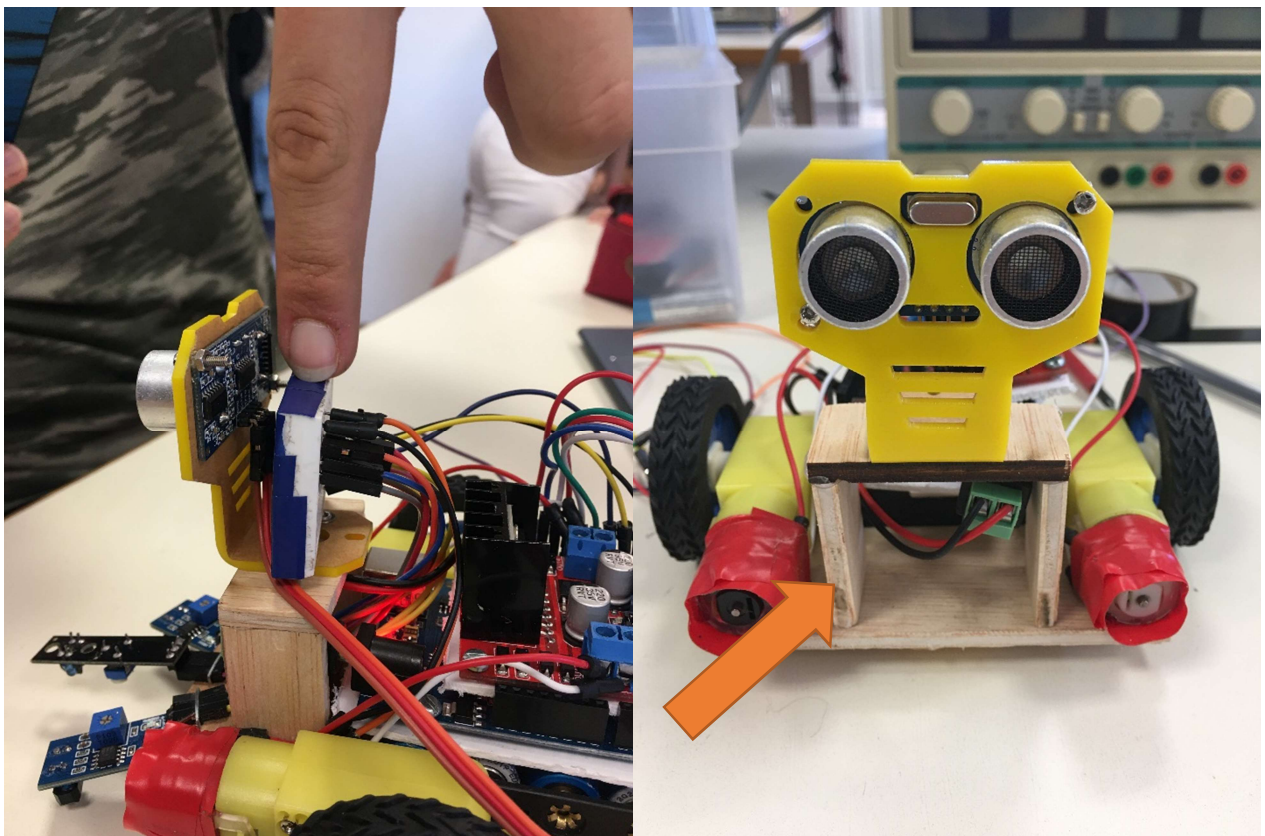


Aujourd'hui, nous avons prévu de faire fonctionner le robot et de le faire suivre des lignes (collées à l'aide du scotch d'électricien :



Cependant, j'ai déjà commencé par rebrancher notre robot (moteurs à l'aide du cours, carte Uno, capteurs de lignes, ...) et l'agencer. En faisant les branchements j'ai remarqué qu'il y avait un problème dans l'agencement du robot notamment avec le module de capteur de distance qui est posé sur un support en bois. Il a donc fallu que je modifie le module en bois pour qu'il puisse s'insérer entre les 2 moteurs comme sur la photo qui suit. J'ai coupé, poncé, collé avec la colle à bois :



J'ai également du modifier un 2^{ème} module à l'arrière du robot qui permet de poser la plaque à trous. Je l'ai donc poncé et recollé. Ensuite, avec Florian, nous avons regardé ensemble le programme de déplacement du robot (programme mis sur le github).

A la fin de la séance, nous avons réussi à faire avancer le robot mais nous n'avons pas eu le temps de le tester sur notre labyrinthe, ce que nous ferons la semaine prochaine.

Il faudra également que l'on se penche sur le module bluetooth.