

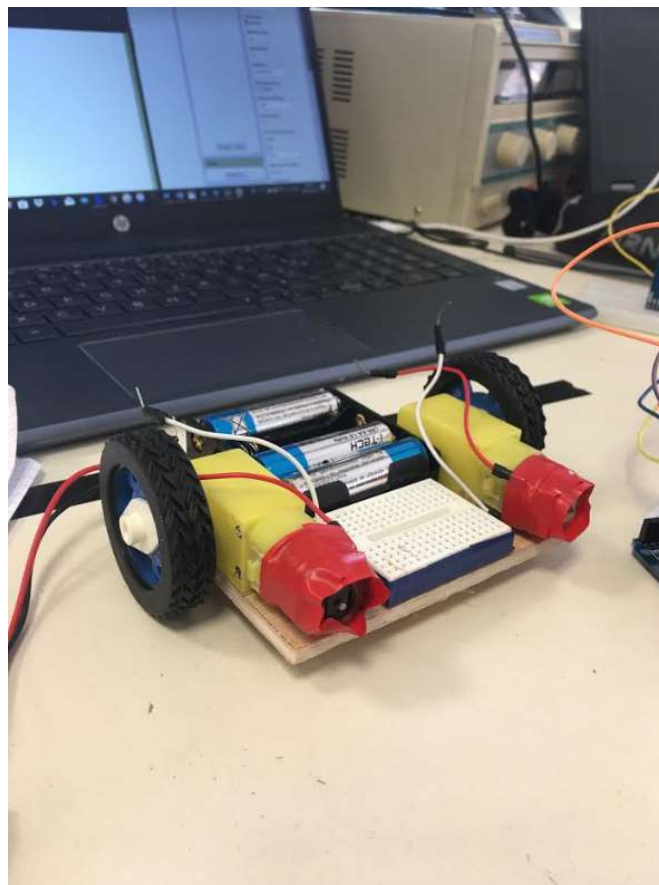
Séance 06 janvier 2020

Aujourd'hui j'ai commencé, avec Florian, par chercher des planches de bois que nous allions utiliser pour la structure de notre robot pour qu'il puisse s'occuper de les découper, de coller les moteurs, ...

Pendant ce temps, j'ai commencé l'algorithme et le programme pour les déplacements du robot (début du programme à voir sur le github), sachant que les nombres que j'ai mis pour la vitesse de déplacement ne sont pas exactes (il faudra qu'on les teste dans la semaine).

De plus pour la connexion bluetooth, j'ai essayé de voir si je pouvais le faire avec Bluetooth Electronics en mettant un graphe centré avec comme axes X (allant de -20 à 20 par exemple) et Y (allant de -20 à 20 également), mais le problème est que nous ne savons pas si cela va nous tracer des points, ou un chemin ? Du coup j'ai commencé à essayer de créer une application avec MIT app inventor pour permettre au robot de renvoyer son chemin parcouru. Cependant je ne sais pas trop comment faire..

Comme la connexion bluetooth n'est que pour la fin du projet, j'ai décidé de plutôt aider florian à finir la structure du robot (collage balle de ping-pong et support piles) que nous présentons la semaine prochaine. Nous avons maintenant le rendu suivant :



De plus nous nous sommes mis au point, en fin de séance, sur ce que nous devons avoir fini pour la semaine prochaine, c'est à dire : programme des capteurs et des déplacements