

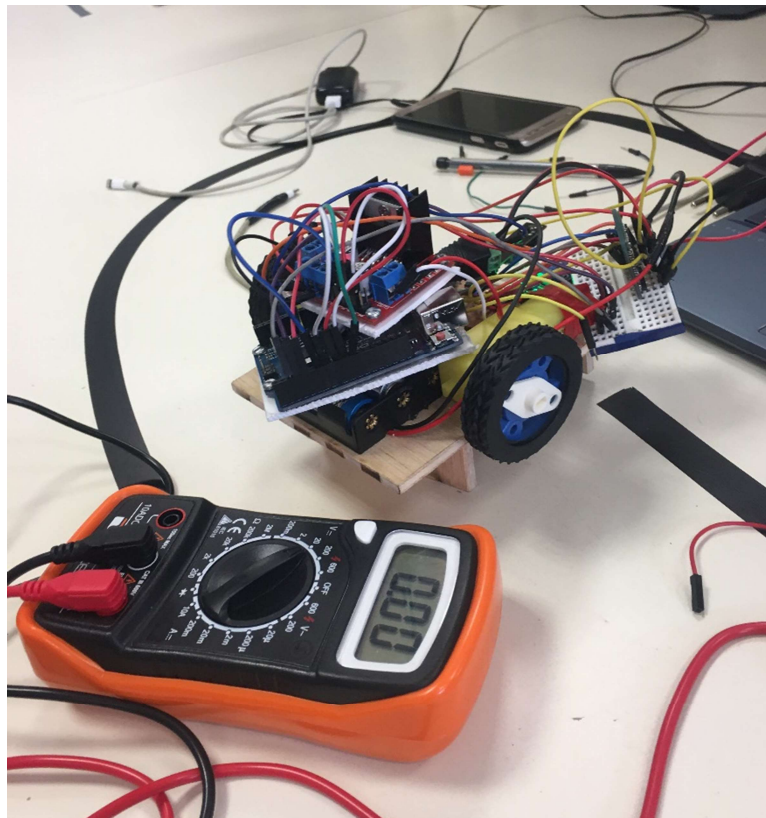
Séance du 12 février

La semaine dernière nous avons voulu commencer à faire marcher le robot c'est-à-dire lui faire suivre des lignes droites, cependant nous n'avons pas eu le temps.

Aujourd'hui nous avons consacré notre séance à faire cela mais nous avons rencontré quelques problèmes et ce fut plus long que prévu...

Durant cette séance nous avons presque tout fait ensembles, nos rapports vont donc probablement être similaires sur certains points.

Nous avons commencé par tester le robot avec le programme des moteurs que nous avons vus en cours et nous nous sommes aperçus que le robot tournait en rond. En effet, le moteur droit ne marchait pas. Nous avons testé avec un voltmètre et nous avons remarqué qu'aucune tension ne passait au travers du quadruple demi-pont en H.



Pendant que Florian essayait de résoudre ce problème, je me suis penchée sur le programme pour arrêter le robot. En effet, pour arrêter le robot lorsqu'il arrive à sortir du labyrinthe, nous utilisons un capteur de distance situé à l'avant et nous allons placer une paroi à la fin du labyrinthe. Lorsque le robot se situera à une distance inférieure à 10cm, nous allons utiliser le principe d'impulsions à ultrasons pour détecter l'obstacle et arrêter le robot (programme à voir sur le github, pas encore testé).

De plus, j'ai commencé à réfléchir au Bluetooth et, par manque de temps, nous allons nous contenter de renvoyer, via bluetooth, les directions qu'a pris le robot (ex : G,D,G,D,G,...) qui pourrait permettre,

un jour si le projet est repris, à modifier l'algorithme et permettre au robot de prendre uniquement le chemin le plus court pour sortir.

Par la suite, n'ayant pas réussi à résoudre le problème malgré un dé-soudage des fils fixés au moteur, un re-soudage de nouveaux fils, un changement de moteur, un re-branchement complet du robot, ... nous avons fait appel à vous pour résoudre ce problème et il s'est avéré qu'il y avait pas mal de problèmes avec les fils (des faux contacts) et qu'il fallait qu'on les isole pour ne plus qu'ils bougent, ce que nous allons faire dans la semaine.

A la fin, nous avons réussi à faire rouler le robot, cependant, il ne détecte pas encore les lignes... C'est l'objectif avant la prochaine séance.

De plus, je me suis dit qu'avoir une planche avec un labyrinthe, dessiné avant l'oral, apporterait un meilleur rendu final plutôt que de le faire le jour même, au sol, c'est pourquoi je m'occuperai donc de cela pendant les vacances de février.