

Compte rendu séance 1 – Projet Arduino – Florian JAOUEN

lors de cette première séance de projet nous nous sommes lancés dans la recherche et la collecte du matériel nécessaire a la conception de notre robot.

Nous avons réaliser que le guidage par Caméra Pixy serait un peu trop compliqué a mettre en place et nous nous sommes rabattus sur une simple ligne a faire suivre grâce a 3 capteurs de ligne.

Le Labyrinthe a donc été modifié lui aussi, il s'agira désormais de simple ligne noir au sol, cela évite une consommation de plastique et de bois importante qui auraient servi a créer les parois du labyrinthe.

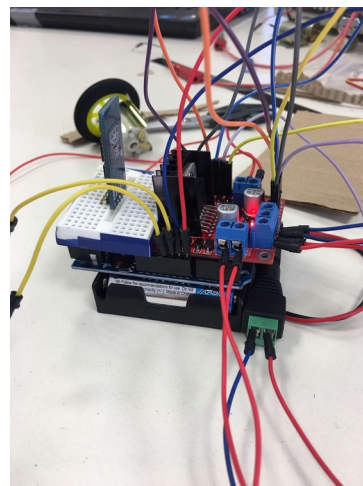
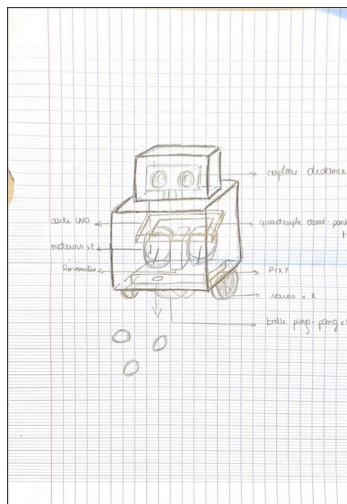
Par conséquent le capteur de distance est lui aussi devenu inutile au projet. (initialement il devait servir a détecter les passages dans le labyrinthe)

Ainsi, nous avons récupéré :

- un quadruple pont en demi H L298 pour contrôler 2 moteurs distincts
- deux roues en mousse
- un petite plaque a troue qui sera embarquée sur le robot
- deux moteurs CC 5V fonctionnels qui serviront aux déplacements du robot
- 3 capteurs de lignes
- un module bluetooth HC-06



Nous avons aussi commencé à imaginer la conception et l'agencement interne du robot comme sur les photos ci dessous.



J'ai aussi, de mon coté effectuer le programme de vérification des moteurs, a voir sur github.