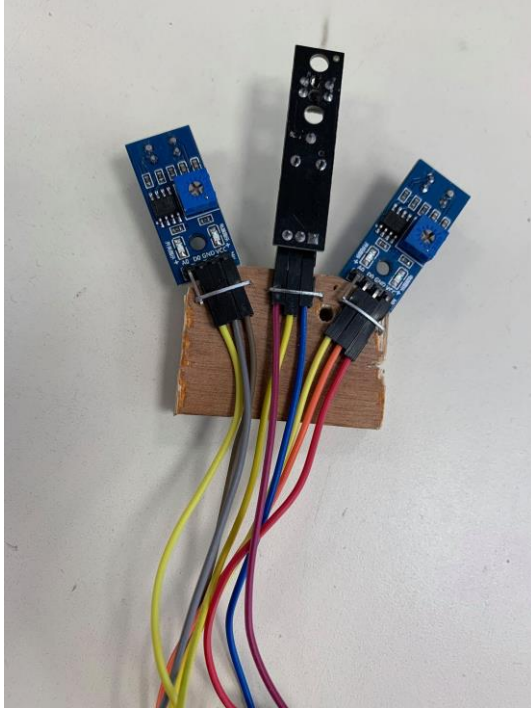
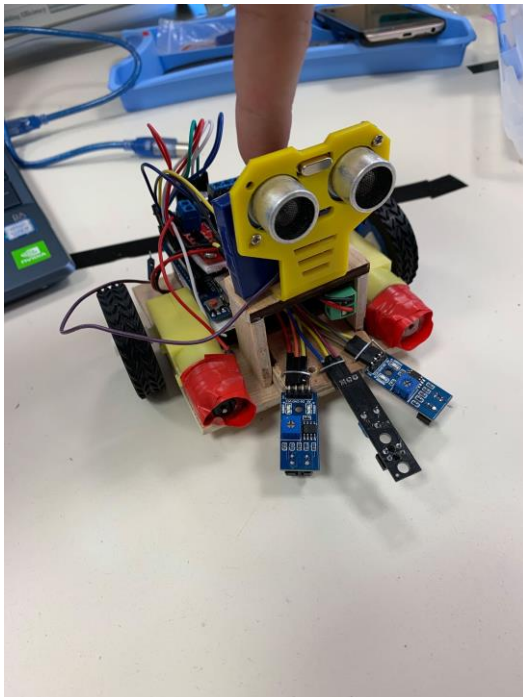


Séance du 5 février 2020

Cette séance j'ai réalisé le support des capteurs de distance de notre robot que j'ai fixés à l'aide d'agrafes.



Par la suite j'ai fini le petit étage sur lequel est posé le détecteur de distance puis j'ai ajouté le montant des capteurs.



Nous avons ensuite réaliser un petit prototype de labyrinthe qui contenait tout les types de situation que notre robot pourrait rencontrer pour commencer a écrire le programme de direction du robot et le tester.



La suite et le résultats des test au prochain épisode...