

- Optimisation de la reconnaissance d'image
- Changement de la position du capteur laser car son placement empêché la mesure d'être bien réalisé.
- Optimisation des virages pour bien se replacer et tenter d'être toujours aux milieux de la pote
- J'ai ensuite amélioré mon code arduino pour ajouter des task périodiques de 1 seconde et une machine à état comme décrite sur le photo ci-dessous



