

Dans un premier j'ai commandé le robot pour qu'il fasse des petits Aller-retour à intervalle de temps précis. On a observé une légère rotation à droite, on a donc tenté d'enlever un cran dans la chenille à gauche mais cela n'a pas marché car la chenille était trop serrée. On a résolu le problème en démontant le moteur et le remplaçant l'engrenage de la chenille plus proche du châssis.

Ensuite j'ai cherché à faire fonctionner la caméra position (j'avais ajouté une petite led qui amélioré mais ce n'était pas parfait), j'ai donc remplacé la led par une plus grosse led qui permet à la caméra de beaucoup mieux fonctionner.

Enfin j'ai scotché les différents câbles et réalisé les tests pour que notre robot évite les obstacles.