

Guillaume RIO

Compte rendu 7^{ème} séance

Durant cette séance je me suis concentré sur l'organisation du robot.

Dans un premier temps j'ai organisé les câbles, en les regroupant et fixant.

Ensuite, j'ai soudé tous les 5v et gnd ensemble afin de pouvoir

Ensuite, j'ai réalisé un support pour notre capteur à ultrason et un autre support en bois pour la caméra nous donnant la position

Enfin j'ai setup une led en dessous du châssis car après avoir effectuer des tests j'ai observé que la caméra de position avait besoins de plus de lumière.