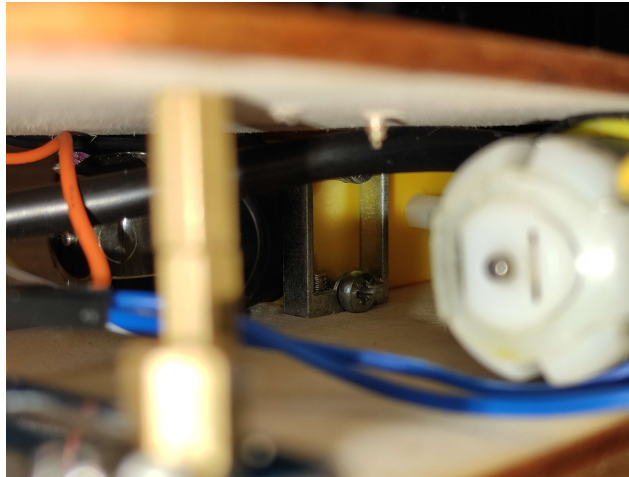


Séance 4 :

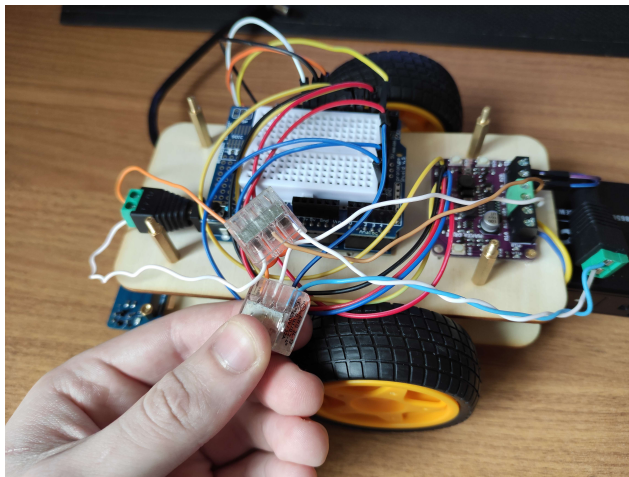
Objectifs de séance :

- Terminer le programme pour suivre la ligne noire
- Faire avancer le robot

J'ai remplacé les supports en bois des moteurs par des supports métalliques , ainsi les moteurs sont mieux maintenus et alignés.



Ensuite, j'ai fait le raccordement avec les wago pour relier l'alimentation à la carte Arduino et au pont en H.



Ensuite, j'ai terminé le programme pour suivre la ligne noire. Les capteurs 1 et 5 serviront à détecter les intersections et les capteurs 2 et 4 servent à détecter la ligne. Lorsque le capteur 2 (le capteur situé à gauche de la ligne) détecte la ligne, le robot tourne à gauche et lorsque le capteur 4 (le capteur situé à droite de la ligne) détecte la ligne, le robot tourne à droite.

Ensuite je me suis rendue compte que j'avais commis une erreur en utilisant les PIN 0 et 1 de la carte Arduino. Les PIN 0 et 1 de la carte Arduino sont considérées parmi les 14 PIN numériques de la carte, cependant ces PIN possèdent en réalité un double rôle essentiel au bon fonctionnement de la carte Arduino. En outre, les PIN 0 et 1 servent à assurer la communication série de la carte, c'est-à-dire envoyer et recevoir des données, comme le téléversement de code par exemple. Par conséquent, utiliser l'une ou l'autre de ces PIN peut nuire au bon fonctionnement de la carte, il est donc préférable de ne pas les considérer lors d'un branchement de composant nécessitant une PIN numérique.

Enfin, le robot est maintenant capable d'avancer et de suivre la ligne noire.

Objectif de la prochaine séance : réaliser l'entrepôt miniature