

Séance 15 :

Objectifs de séance :

- Modifier les coefficients du correcteur PID
- Modifier le programme pour déposer et récupérer le colis

Tout d'abord, afin que le robot soit capable d'aller jusqu'à l'étagère A ou B puis revenir à l'accueil pour la démonstration pour l'oral, j'ai de nouveau réalisé plusieurs essais pour déterminer les coefficients adaptés pour le correcteur PID.

Ensuite, j'ai modifié le programme pour permettre au robot de déposer ou récupérer un colis.

Quand le robot doit déposer un colis, il fait donc fonctionner les servomoteurs qui feront lever la palette sur laquelle se trouve le colis, lorsque le robot se trouve à l'accueil. Ensuite, lorsque le robot atteindra l'étagère A ou B, le robot s'arrêtera et fera fonctionner les servomoteurs pour descendre la palette et la déposer sur l'étagère, puis repartira à l'accueil.

Lorsque le robot doit récupérer un colis, il se dirigera d'abord vers l'étagère sur laquelle se trouve le colis. Ensuite, il va donc faire fonctionner les servomoteurs quand le robot sera en dessous de l'étagère, afin de soulever la palette. Une fois le colis récupéré, le robot reviendra à l'accueil.

Il faudra donc tester le programme à la prochaine séance.