

Séance 8 :

Objectif de séance :

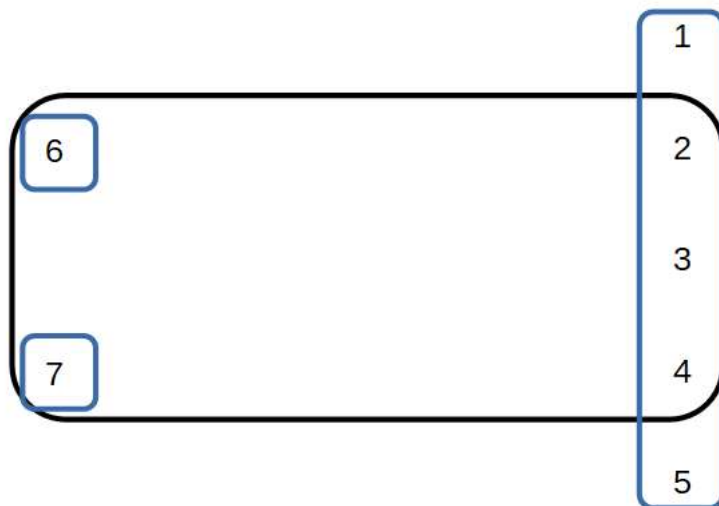
- Modifier le programme

Tout d'abord, nous avons rencontré un problème pour positionner le robot au centre des intersections.

Pour pouvoir positionner le robot au centre des intersections, il faut que le robot avance jusqu'à ce que des capteurs à l'avant détectent des marqueurs. Le problème est que dans le programme, le suivi de ligne était réalisé avec les capteurs à l'avant, donc au niveau de l'intersection, on ne pouvait pas faire de suivi de ligne. La solution était de faire aller le robot tout droit lorsque les capteurs à l'avant détectent l'intersection et jusqu'à ce qu'ils détectent les marqueurs. Mais cela ne fonctionnait pas, car au moment de la détection de l'intersection, le robot n'était pas forcément bien orienté et en le faisant aller tout droit, il n'allait pas dans la bonne direction.

Après avoir réfléchi à plusieurs solutions, j'ai donc trouvé une solution qui pourrait fonctionner et que l'on testera à la prochaine séance, car elle nécessite de refaire l'étape 0 du robot et de déplacer les capteurs.

Il y aurait donc les 5 capteurs à l'avant et 2 autres capteurs à l'arrière. À l'avant, les capteurs sur les extrémités (1 et 5) détecteraient l'intersection et les marqueurs, les capteurs 2 et 4 permettraient le suivi de ligne jusqu'à ce que les capteurs 1 et 5 détectent l'intersection. Ensuite, pour pouvoir avancer et se positionner au centre de l'intersection, ce serait les 2 capteurs à l'arrière du robot (6 et 7) qui permettraient le suivi de ligne jusqu'à ce que les capteurs 1 et 5 détectent les marqueurs.



Objectif de la prochaine séance :

- Tester le programme