

Séance 12 :

Objectif de séance :

- Améliorer le suivi de ligne du robot

Pour commencer, j'ai remarqué que le suivi de ligne du robot laissait à désirer. Les performances n'étaient pas à la hauteur de nos attentes, avec des mouvements irréguliers et des déviations fréquentes par rapport à la trajectoire souhaitée.

Pour remédier à ce problème, j'ai entrepris de modifier le programme de suivi de ligne en y intégrant un correcteur proportionnel. Cette approche nous permettrait d'ajuster les corrections en fonction de l'erreur de suivi détectée par les capteurs infrarouges.

Par la suite, j'ai procédé au remplacement des capteurs infrarouges initiaux par des capteurs infrarouges analogiques à l'avant du robot. Cependant, en raison des difficultés rencontrées lors de leur fixation, les capteurs ne sont pas idéalement placés ni parfaitement alignés. Par conséquent, à la prochaine séance, ils seront remplacés par une bande de capteurs infrarouges analogiques.

