

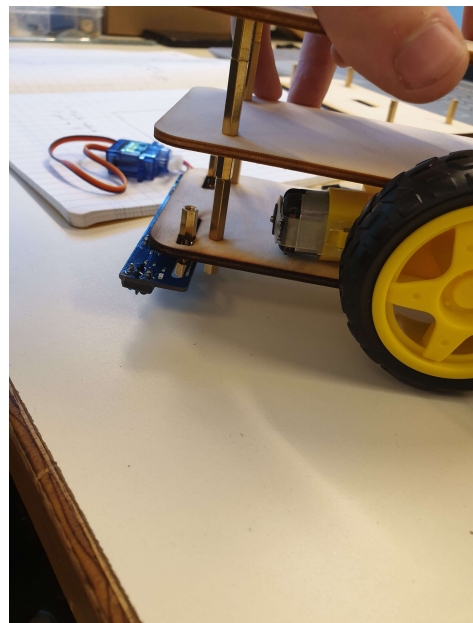
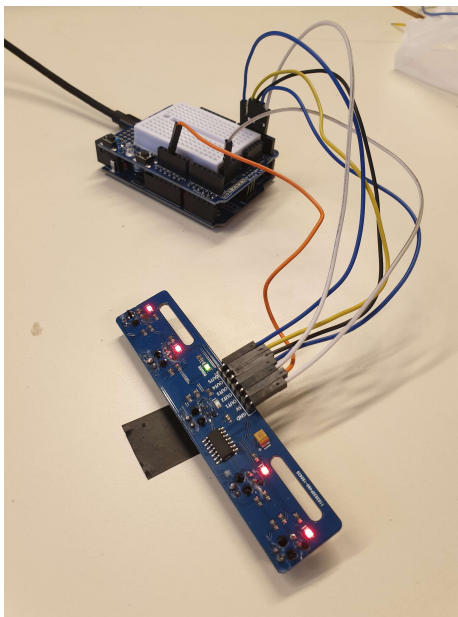
## Séance 1 :

Objectif de séance : détecter la ligne noire avec les capteurs infrarouges

La diode électroluminescente infrarouge du capteur TCRT5000 émet en continu des rayons infrarouges. Lorsque la ligne noire apparaît dans la plage de détection, les rayons infrarouges émis ne sont pas réfléchis, le récepteur infrarouge est à l'état off, et la sortie du module est au niveau bas. Lorsqu'il n'y a pas de ligne noire, la lumière infrarouge est réfléchiée et l'intensité est plus grande, le récepteur infrarouge est à l'état on, donc la sortie du module est au niveau haut.

Après avoir branché les 5 capteurs à la carte Arduino, j'ai écrit le code qui indique si chaque capteur détecte la ligne noire.

Ensuite, j'ai fixé les capteurs sur l'étage 0 avec des entretoises.



Objectifs de la prochaine séance :

- Faire fonctionner les moteurs via le pont en H
- Fixer les composants sur l'étage 0 (moteurs et alimentation)
- Concevoir les encastrement pour les roulettes à billes