

Séance 9 :

Objectif de séance :

- Modifier le programme

Tout d'abord, pour pouvoir positionner le robot au centre des intersections, il faut que le robot avance tout droit pendant un certain temps. Il fallait donc déterminer cette durée en faisant plusieurs essais avec le robot. Pour faire les essais, j'ai utilisé un potentiomètre qui permettait de régler la durée pendant laquelle le robot avance tout droit. Cependant, nous avons rencontré un problème de stabilité des roues qui empêche le robot d'avancer correctement et m'empêche de déterminer précisément la durée nécessaire pour que le robot se place au centre de l'intersection. J'ai quand même pu déterminer une valeur approximative. Donc le robot n'avance pas toujours de la même façon et ne se positionne pas forcément au centre de l'intersection en utilisant cette valeur.

Ensuite, j'ai modifié le programme pour que le robot fasse une rotation lorsqu'il atteint l'intersection. La rotation s'arrête lorsque les capteurs à l'avant du robot détectent la nouvelle ligne noire à suivre.

Objectif de la prochaine séance :

- Résoudre le problème de stabilité des roues