

Séance 11 :

Objectifs de séance :

- Tester les modifications apportées au programme
- Modifier les étagères

Pour commencer, j'ai entrepris une série de tests sur le programme afin d'évaluer son fonctionnement. Après avoir identifié plusieurs erreurs, j'ai procédé à une série de modifications nécessaires. Ainsi, le robot est capable de se rendre à l'étagère A, mais aussi à l'étagère B et d'y effectuer les opérations de récupération ou de dépôt de colis, avant de revenir à son point de départ à l'accueil.

Par la suite, j'ai modifié les supports en bois des étagères en utilisant Inkscape. Ces ajustements visaient à accroître la hauteur des étagères ainsi que la largeur des surfaces supérieures afin qu'elles correspondent aux dimensions du robot, qui avait subi des changements. En effet, le robot est désormais légèrement plus grand et considérablement plus large, ce qui rendait impératif d'adapter les étagères pour permettre à celui-ci de passer en dessous. Enfin, j'ai fabriqué les trois supports des étagères à l'aide de la découpeuse laser, afin d'obtenir les deux étagères finales conformes aux nouvelles spécifications.

