

## Séance 10 :

Objectif de séance :

- Modifier le programme

Pour commencer, j'ai entrepris une série de modifications sur le programme afin d'optimiser les déplacements du robot. Cela incluait notamment la possibilité pour le robot de se rendre non seulement 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.

Dans le cadre de cette optimisation, j'ai fait le choix d'éliminer l'utilisation de la fonction delay dans le programme. En effet, l'utilisation de delay pose un problème majeur : pendant que le robot attend un certain laps de temps défini par delay, il est incapable d'effectuer d'autres tâches. À la place, j'ai opté pour l'intégration de la fonction millis qui permet au robot de se positionner de façon précise au centre des intersections et d'effectuer les rotations.

Objectif de la prochaine séance :

- Tester les modifications apportées au programme