

Séance 17 :

Objectifs de séance :

- Tester le programme avec les servomoteurs et la communication RF
- Modifier les étages du robot

Tout d'abord, nous avons remplacé les supports en bois qui permettaient de fixer les servomoteurs à l'étage 2, par des supports réalisés par mon binôme à l'imprimante 3D, car les supports en bois se décollaient et il n'était plus possible d'utiliser les servomoteurs.

Ensuite, j'ai redessiné sur Inkscape les différents étages du robot. En effet, l'étage 0 devait être modifié suite au changement de capteurs. Les étages 1 et 2 devaient être modifiés pour avoir la même taille que l'étage 0.

De plus, après avoir testé le programme, j'ai constaté plusieurs problèmes dans le code. J'ai donc dû modifier le programme qui contenait plusieurs erreurs liées au fonctionnement des servomoteurs ainsi qu'à la communication RF.

Le robot est donc maintenant capable de se rendre à l'étagère qui est indiquée par l'utilisateur et de récupérer ou déposer un colis puis de revenir à l'accueil.