

Aujourd'hui est donc la dernière séance avant la présentation orale.

L'objectif est de :

- réparer les 2 LED qui ne s'allument plus
- implémenter le code pour les récompenses
- essayer de rendre le code plus « propre » avec le temps qu'il me restera

La réparation des LED fut fastidieuse avec notre amas de fils, cependant grâce à notre câblage sommaire et rudimentaire mais néanmoins efficace j'ai pu réduire les possibilités d'emplacement des deux problèmes.

Finalement, j'ai pu trouver l'origine exacte des dysfonctionnements qui étaient deux fils qui étaient chacun déconnectés dans le scotch qui les maintenaient et qui du coup était caché par celui-ci.

Le PolyBuzz refonctionne à nouveau parfaitement !

Le code pour les récompenses est très basique, il s'agit simplement de trouver le bon angle et la bonne vitesse de rotation du servo-moteur.

Ainsi de manière empirique, j'ai constaté qu'une ouverture de 60° de 500ms est suffisante.

```
//Fonction pour les récompenses (activation servomoteur)
void servo_moteur() {
    monservo.write(120);
    delay(500);
    monservo.write(180);
}
```

(je ne dépose pas le code dans cette Séance car je l'ai implémenter directement dans le code général, de plus celui-ci est plus que classique)

Cependant, la pente de mon module de récompenses n'est pas assez abrupte, mais il n'est pas possible de l'augmenter à cause la limite en hauteur dont je dispose, il sera donc judicieux de trouver un substitue aux actuelles récompenses même si cela ne représente un problème ni urgent ni vital.

Pour ce qui concerne le 3ème point je ne vais pas relever toutes les petits modifications que j'ai réalisé, pour être succinct j'ai principalement corrigé une faute d'orthographe qui représente une erreur très préjudiciable qui apparaissait sur l'écran LCD ainsi que remplacé certains éléments que non optimaux par des boucles ce qui est préférable.