

# Robot suiveur

## Seance n°5:

**Nous sommes le jeudi 3 février 2022.**

Lors de cette seance nous nous sommes occuper de la partie programmation encore. Rayan c'est occuper du codage du module bluetooth.

Le but de la seance était d'avancer un maximum sur le codage du futur robot:

- Tout d'abord j'ai tester le programmes du robot ( le programme presque final) .
- Ayant remarquer que celui-ci ne fonctionnait pas ,j'ai passé le reste de la seance a essayer de résoudre celui-ci.
- En vérifiant le code je me suis aperçu que ce n'était pas les bonnes entrée donc j'ai modifier les entrées du code en fonctions de celles du robot mais le code ne fonctionnait toujours pas .
- Ensuite j'ai verifier que le robot fonctionnait correctement pour ça j'ai utiliser le programme du cour qui le fait bouger (marche avant , arriere ,gauche et droite )ce qui m'a permit de voir que le robot fonctionnait correctement donc d'éloigner l'hypothèse d'un problème de branchement .
- Apres j'ai commencé a voir au niveaux du capteur pixy ci- celui capter bien l'objet car j'ai remarqué que quelque fois celui-ci ne captait plus l'objet ou en captait plusieurs ( ce phénomène et du au changement de couleur de l'objet suivant la luminosité) .

Malgré toute mes tentative le programme ne permet toujours pas au robot de suivre un objet (lors du dernier essaie il ne bougeait meme pas ).

Lors de la prochaine seance je vais continuer a chercher un moyen de résoudre le problème .

On y est presque!!!

A bientôt pour un nouveau rapport.