

# Robot suiveur

## Seance n°3 :

**Nous sommes le jeudi 6 janvier 2022.**

Lors de cette seance Rayan a fait l'assemblage du robot et quant a moi je me suis occuper de la partie programmation.

Le but de la seance était tout d'abord de terminer la programmation du module de distance et de vérifier une dernière fois les différents programmes avant leur assemblage:

- Tout d'abord j'ai fini le programme du module de distance.
- Je l'ai tester , le programme fonctionne correctement .Le module de distance mesure la distance et la renvoi au moniteur série.
- Ensuite j'ai assemblé le programme de la Pixycam avec le programme du robot (fait en cours ) et le programme du capteur de distance.  
Après de nombreuses tentatives j'ai réussi à rendre le programme assez lisible et ordonné de sorte à ce que je puisse le modifier facilement après les tests. (Malheureusement je ne pourrais pas le tester avant l'assemblage de la voiture).
- Et pour finir je me suis finalement souvenu qu'on devait rajouter une radio fréquence au projet. J'ai donc commencer à réfléchir dessus et finalement le robot enverra la distance entre lui et son utilisateur au téléphone de celui-ci .

Lors de la prochaine séance je vais programmer le module bluetooth ,le tester , l'inclure dans le programme final et si possible tester le programme final .

## Petite remarque personnel :

Je trouve que nous sommes dans les temps pour l'instant et que le planning a été respecté malgré les petits imprévus.

