**2ème séance : 20/12/2018**

**Objectif en début de séance** : Régler le problème concernant les chenilles et faire avancer le robot et dans l’idéal configurer le Bluetooth.

**Déroulement de la séance**: Après avoir régler le problème des chenilles, le moteur pour la chenille droite ne marchait plus. Nous avons donc réalisé différentes mesures avec un Voltmètre et on s’est aperçu que le problème pouvait être que mécanique. Sébastien Raffano s’est chargé de dévisser et démonter le moteur pour trouver le problème, qui était en fait un désaxement de l’engrenage.

Pendant ce temps, j’ai configuré le Bluetooth, et débuter différentes recherches concernant la caméra PIXY.

Mr Masson nous a également signalé que l’alimentation était peut-être trop faible et j’ai donc configuré et branché la nouvelle batterie.

Après trois heures de labeur à visser, dévisser, revisser le robot avec mon coéquipier nous avons enfin réussi à faire fonctionner le robot, c’est-à-dire le faire avancer.

**Amélioration à fournir :** Comme on peut le voir sur la vidéo, le robot, réglé à la même vitesse pour les 2 moteurs, dévie quand même sur la gauche. Notre objectif va donc être de corrigé ça.

**Travail pendant les vacances :** Après deux séances de TD peu productives, nous avons pris du retard et nous voulons donc le rattraper. Je vais donc m’occuper et m’intéresser à la caméra PIXY. Le but étant de la configurer complètement pendant les 2 semaines de vacances.