**RAFANO Sébastien**

**Rapport Séance 2 projet Arduino**

Aujourd’hui, notre objectif de séance a été quasiment atteint. En effet, notre robot roule correctement malgré que nous ayons eu quelques difficultés lors de cette séance. Au début du cours, en faisant tourner les moteurs, un des moteurs s’est arrêter de tourner, on a essayé de voir d’ou venais le problème pendant pas mal de temps puis nous avons décider de démonter le robot ce qui nous a prit aussi un peu de temps car l’assemblage de la chenille avec le moteur est assez complexe à comprendre, mais c’est une bonne chose car désormais nous savons comment est assemblé notre robot et si nous devons le refaire à l’avenir ce sera beaucoup plus rapide.

Le problème venait des engrenages à l’intérieur du moteur.

Pendant que je remontais le robot, mon coéquipier essayait de chercher une alimentation plus puissante nous permettant de faire rouler le robot quand il est posé au sol. Nous avons donc utilisé une batterie high power qui a permis de faire rouler le robot à la fin de la séance.

Nous avons également paramétré notre dispositif Bluetooth, il nous reste plus qu’à écrire un code pour régler la vitesse et le sens des 2 moteurs avec notre téléphone.

Pour la prochaine séance :

Pour ma part, je vais prendre le robot chez moi pour pouvoir faire en sorte que les chenilles roulent à la même vitesse ainsi que faire rouler le robot avec mon téléphone portable et également travailler sur les servomoteurs pour faire fonctionner la pince.

Nous avons 2 semaines de vacances pour avancer au maximum dans notre projet. Le but sera de venir à la rentrée avec un robot qui roule correctement et une pince qui fonctionne, peut-être pas encore capable d’attraper des objets. Mon coéquipier travaille quand à lui sur la camera PIXY pour pouvoir reconnaître certains objets, nous organiserons certainement des rencontres pendant ces vacances afin de travailler ensemble et d’avancer encore plus dans le projet.