**RAFANO Sébastien**

**Rapport Séance 7 projet Arduino**

Aujourd’hui, nous sommes rentrés dans la partie qui est, de mon point de vue, la plus difficile du projet. En effet, nous rencontrons des problèmes qui nuisent au bon fonctionnement du robot alors que ce dernier effectue quasiment toutes les taches que nous lui assignons, de plus, nous arrivons bientôt à la fin des projets. Il semblerait que le composant qui nous posent le plus de problèmes est le module de distance, les valeurs renvoyées sont parfois aléatoires. Néanmoins, il est arrivé que le robot réussisse à attraper l’objet de façon autonome comme cela était souhaité au départ. Nous avons donc fait une multitude de test pour essayé de pallier à ce problème mais sans trouver de réelle solution…

Lors de cette séance nous avons aussi changé l’alimentation des moteurs, désormais ce n’est plus le secteur qui les alimente mais une batterie, cela nous enlève des contraintes car le robot traînait une rallonge derrière lui ce qui le freinait et l’entraînait à faire des erreurs, cela m’a pris du temps de changer ce dispositif d’alimentation car nous avons dû démonter un certains nombres de fixations pour faire en sorte que ça soit la batterie qui alimente les moteurs.

Nous allons désormais encore plus travailler sur le robot en dehors des cours pour trouver rapidement des solutions.