**RAFANO Sébastien**

**Rapport Séance 7 projet Arduino**

Nous approchons petit à petit de la fin des projets et nous aboutissons quasiment au but fixé initialement.

En effet, aujourd’hui, j’ai remplacé le module HC-SR04 par un nouveau module, le SHARP GP2Y0A21YK0F (photo ci-dessous) pour mesurer la distance entre le robot et l’objet. Notre ancien module de distance n’était pas assez précis pour ce que nous souhaitions accomplir. De ce fait, je l’ai démonté du robot et, pendant que mon binôme travaillait sur le BT, j’ai soudé et fixé le nouveau module sur le robot, après une phase de documentation, j’ai trouvé énormément de code pour ce module, après en avoir testé beaucoup, j’en ai retenu un en particulier que je n’ai pas encore eu le temps de tester avec le robot en marche. C’est le travail que je compte faire entre aujourd’hui et la prochaine séance qui sera la dernière. Si le robot marche correctement (en effet il faut se rendre à l’évidence ça ne marche pas à tous les coups…) on essayera de faire le plus de choses possibles en plus pour rendre tout de même le robot le plus intéressant possible. Nous avons déjà un peu commencé en rendant le robot capable de reconnaître un cube rouge et un cube vert grâce au téléphone portable.

