

Pini Thomas
Rapport 2

Aujourd'hui je me suis occupé du déplacement autonome de notre robot. Pour cela j'ai choisis la solutions ultrasons pour mesurer la distance avec les obstacles. J'ai donc pris deux capteurs ultrasons(ceux utilisé en cours) pour mesurer la distance avec les obstacles. Les capteurs seront placés à l'avant du véhicule un orienter vers la droite et l'autre vers la gauche.J'ai donc écrit différentes fonctions qui correspondaient chacune à un cas possible où le robot rencontrer en obstacles et comment il devait réagir