

Aujourd'hui j'ai d'abord commencé par dimensionner les caractéristiques externes de notre robot (taille longueur largeur) à partir du matériel qu'il devra embarquer et de la forme qu'on veut qu'il ai. Ensuite j'ai travaillé sur le mode de déplacement du robot et nous sommes arrivés à la conclusion que deux moteurs et des chenilles serait le plus adaptés. Je suis donc aller voir si dans les anciens projets, il n'y avait rien de semblable. Par chance il y avait le rover de l'année dernière qui avait les bonnes caractéristiques. J'ai donc pu le récupérer et le démonter. Ensuite j'ai vérifié que tout fonctionnait mais ce n'était pas le cas une des chenilles ne tournait pas. Le problème vient du faite que le moteur tourne mais n'entraîne pas la chenille et j'ai commencé à regarder comment solutionner ça et l'heure s'est fini.