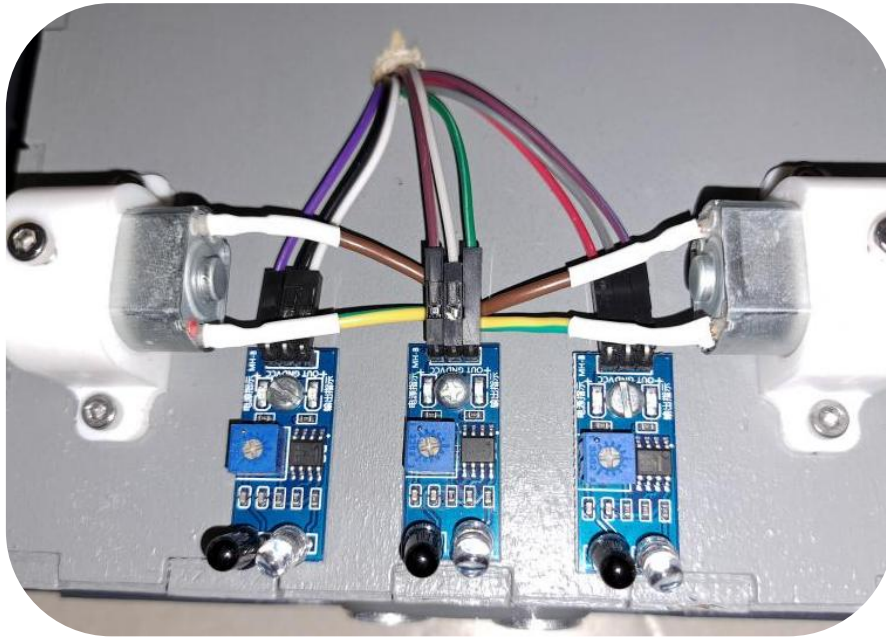


## RAPPORT DE SEANCE 8 :

Durant la **huitième séance** nous avons continué la partie infrarouge. Nous avons découpé de la **feutrine noire** pour faire une **ligne noire** car nous n'avions pas de **scotch noir**.



```
else if (memoire == "Gauche"){ // Perdu à droite
  Serial.println("Perdu à droite");
  // Vitesse des moteurs
  analogWrite(ENAVG, 0);
  analogWrite(ENAVD, vitesse);
  analogWrite(ENARG, 0);
  analogWrite(ENARD, vitesse);
}

else if (memoire == "Droite"){ // Perdu à gauche
  Serial.println("Perdu à gauche");
  // Vitesse des moteurs
  analogWrite(ENAVG, vitesse);
  analogWrite(ENAVD, 0);
  analogWrite(ENARG, vitesse);
  analogWrite(ENARD, 0);
}
```

Ici, nous avons fait une **mémoire** : lorsque la plate-forme est **perdue à droite ou à gauche** elle va revenir **suivre la ligne**.

Nous avons testé dans le couloir afin de vérifier et cela fonctionne.

Ensuite, nous avons eu un **problème de calibration** avec un des capteurs donc nous avons **réglé le potentiomètre**.



Enfin, nous avons aidé/conseillé d'autres projets d'autres collègues et nous avons commencé à **préparer la présentation finale** du projet (*texte et diapos*).