

## Rapport de séance 8 :

En arrivant, nous sommes allés tester notre projet dans le couloir afin de vérifier la fonction suiveur de ligne qui est la dernière partie du cahier des charges à respecter dans notre situation.

Nous nous sommes rapidement rendus compte qu'un des capteurs ne fonctionnait plus... nous avons donc passé presque 15 à 20 minutes à essayer de régler le potentiomètre du capteur infrarouge de manière à ce qu'il puisse détecter la ligne noire depuis une distance acceptable.

Nous sommes retournés dans le couloir pour tester avec une bandelette de feutrine noire que nous placions devant le robot pour tester la fonction suiveur de ligne, le robot pouvait sans problème s'y retrouver et nous étions satisfaits du travail accompli.

Enfin nous avons émis l'idée de tapisser les bords du bac de feutrine de manière à ce que le robot fasse beaucoup moins de bruit en roulant...

C'est à peu près tout ce que nous avons fait, nous avons pensé que le robot était bien comme ça, et donc qu'on pouvait le considérer comme étant terminé.