

## RAPPORT SEANCE 7 :

En début de séance nous avons présenté notre projet a des lycéens, et nous nous sommes rendu compte que le robot avait du mal a démarrer, et que les capteurs ultrasons ne marchaient plus... nous avons fait quelques tests puis avons émis l'hypothèse que la petite batterie ne pouvait plus délivrer assez de courant/tension pour alimenter tout les composants, ce qui explique pourquoi le robot marchait très bien sur secteur. Nous avons donc pris une autre pile et mesuré avec un voltmètre, notre pile 9v n'en délivrait en fait que 6... au moins nous n'aurons pas à changer ces composants là.

En revanche, nous avons posé à l'avant du robot 3 capteurs infrarouges lui permettant de remplir sa fonction suiveur de ligne. Mais étant donné que le robot est assez surélevé , il faut bien régler les capteurs pour qu'ils puissent détecter le noir au loin... mais même de cette manière, deux capteurs n'étaient pas en bon état, nous les avons remplacé par deux nouveaux, et ceux-là pouvaient en effet détecter la ligne noire au sol. Nous testions avec une ligne noire de feutrine. Il nous reste donc à bien réaliser la partie code pour que notre robot puisse même s'en sortir dans des virages secs. En ce moment, le robot est capable de suivre la ligne lorsque les virages/courbes sont peu prononcés. Nous avons rajouté une petite bande de feutrine sur le bac pour réduire de manière drastique le jeu qu'il y avait entre le corps du robot et le bac posé au dessus, maintenant il se balance beaucoup moins et donc fait beaucoup moins de bruit.