

# RAPPORT PROJET ARDUINO

## SEANCE DU 10/02/2022

### **A- Avancement du code**

Cette semaine, je me suis principalement concentré sur le code Arduino mettant en relation le radar capteur de vitesse (terminé par Aubin plus ou moins) et le mécanisme d'inclinaison du dos d'âne. La séance s'est résumée à corriger des petites erreurs et à recompiler puis répéter encore et encore... C'était assez frustrant mais malgré cela j'ai quand même réussi à progresser.

### **B- Conception du dos d'âne**

Entre la séance de la semaine dernière et cette semaine, j'ai avancé la maquette du dos d'âne à la maison pour gagner du temps et surtout rattraper le retard accumulé...

Des étudiants du lycée Tocqueville sont venus assister à la séance et nous leur avons fait une brève présentation et répondu à leurs questions relatives au projet en général.

Une idée émise par Françoise Storey (il me semble que c'est son nom), que j'ai trouvée assez originale et à laquelle je n'avais pas pensé, était d'appliquer un matériau à la surface du dos d'âne permettant de ralentir le véhicule (bulle ou substance gluante...) dans le cas où il ne ralentirait pas malgré l'indication d'un ralentisseur. C'est une amélioration à envisager potentiellement plus tard si nous avons le temps.

### **C- Création d'éléments du décor**

J'ai également commencé à réfléchir à des éléments du décor à rajouter à notre projet. D'une part des panneaux de signalisation indiquant la limitation de vitesse ainsi que la présence d'un dos d'âne intelligent en approche. D'autre part, j'ai pensé à créer un système d'affichage pour indiquer si la vitesse maximale est respectée et par conséquent si le dos d'âne va s'élever ou non. J'y ajouterai des leds vertes ou rouges en fonction de la situation ainsi qu'un message informatif (remerciement ou menace) ainsi que la vitesse mesurée.