

# **RAPPORT DE SEANCE N°12**

**Le 02/04/2024**

**Aimée BOUKAMBA**

**ROBO3**

## **Résumé de la séance**

- Présentation orale intermédiaire
- Commande du châssis
- Code pour la connexion série entre l'Arduino et python

## **Déroulement de la séance**

J'ai commencé la séance en réglant les petits soucis que j'avais laissé en plomb lors de la séance dernière. En effet, j'avais un moteur qui ne tournait pas. Il s'est avéré que c'était un problème de puissance et en augmentant le voltage des piles, j'ai fait tourner les deux moteurs.

Le problème de fixation des deux moteurs sur la base désaxe les deux roues et ce déphasage crée une grosse erreur de trajectoire sur le long terme. Je me suis donc résignée à commander un châssis tout fait pour ne plus avoir à perdre de temps sur cet aspect-là.

J'ai passé l'autre partie de la séance à établir la connexion entre l'Arduino et mon code python pour :

- La LED verte brille si la personne est reconnue
- La LED rouge brille si la personne est inconnue