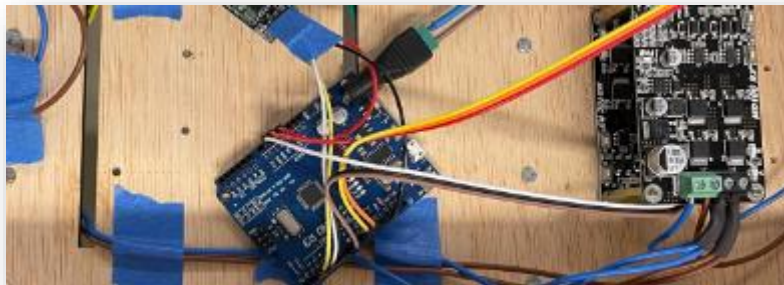


Objectifs de la séance :

- Avancer sur le code de déplacement progressif
- Tester le nouveau code donné par M.Masson pour le GPS

Réalisations :

- La première partie de séance était dédiée à un problème de carte Bluetooth, en effet la carte se déconnectait automatiquement du téléphone après 10 secondes d'utilisation.
- Après avoir changé le module Arduino et une nouvelle configuration, il n'y a plus de déconnexion.
- Enfin le code des roues n'a pas beaucoup changé et l'incrémentation de la vitesse ne fonctionne toujours pas.



- La deuxième partie de la séance était dédiée au GPS. M.Masson m'a donné un nouveau code différent que celui étudié sur le GitHub dans le rapport n°11. Dans ce code pas besoin de calibrer le GPS, une fois sorti à l'extérieur le GPS capte bien la position.
- Pour la prochaine séance nous étudierons comment intégrer ce capteur au robot et étudierons la précision du GPS.

