

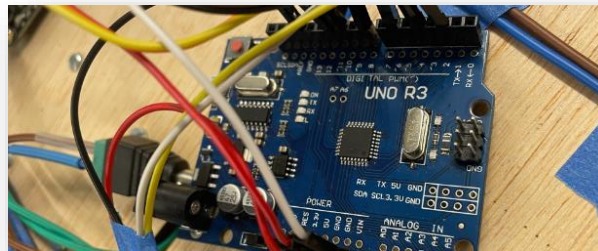


Objectifs de la séance :

- Continuer la partie code de la télécommande
- Fabriquer un support pour faire les tests du robot directement sur le bureau

Réalisations :

- Durant les premières heures j'ai continué à tenter d'adapter la vitesse des moteurs pour ne pas faire de démarrages brusques. Malheureusement, cela n'a pas abouti, j'ai néanmoins réussi à alléger le code mais le problème est toujours le même : le robot a des fois des délais de réactions et surtout la vitesse n'est pas progressive comme demandée.



- Dans la suite j'ai fabriqué un support afin d'effectuer les tests sur le bureau. En effet jusqu'à présent je perdais du temps en plaçant le robot à l'équilibre sur un carton ou sur le sol mais en étant préparé à débrancher l'alimentation en cas de problème. Maintenant avec ce support je peux effectuer les tests en direct car l'Arduino reste branché à mon PC et les roues tournent dans le vide.
- Pour réaliser ce support j'ai utilisé des chutes de bois du FabLab ainsi que quelques machines comme une scie à ruban et une ponceuse.

