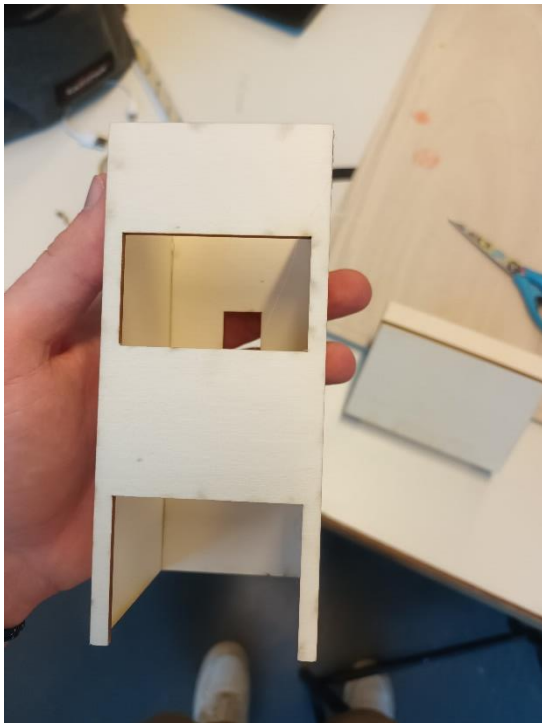


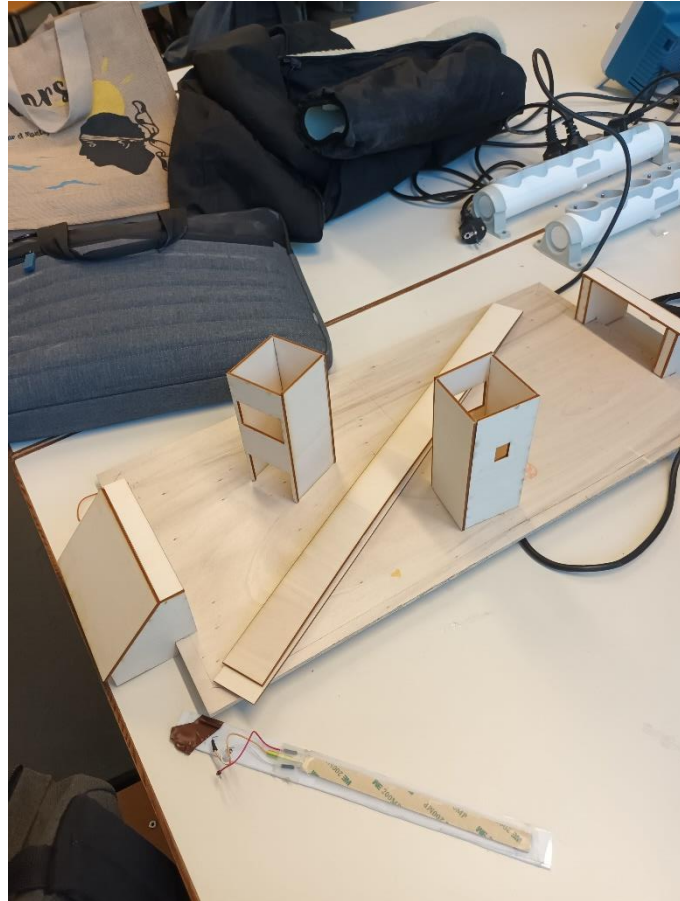
Rapport Séance 6

Aujourd'hui je continue l'arène pour le terrain. Je souhaite réaliser le trou où tombera la balle. J'ai donc commencé par essayer de mettre le programme avec le capteur d'obstacle et l'écran en marche (tout d'abord sur ma maquette en carton) pour voir si ça fonctionnait. J'ai rencontré 2 problèmes : le premier est que mon code ne voulait pas se lancer et affichait une erreur que je ne comprenais pas. Après plusieurs longues minutes de recherche j'ai décidé d'appeler mon professeur étant donné que 5 min de plus auraient résulté en un coup de poing dans mon écran (ce qui est regrettable). Il s'agissait en fait d'un problème de driver que d'autres camarades ont aussi rencontré, ce qui m'a en soit réconforté. Le deuxième problème est que le trou était trop sombre ainsi le capteur ne détectait pas de passages d'obstacles. J'ai donc découpé un trou dans la face opposée pour qu'il y ait plus de lumière et, miracle, ça fonctionne. La maquette étant opérationnelle je suis allé la refaire en bois grâce à la découpeuse laser.



N'ayant pas trouvé de pâte à fixe je n'ai pas pu coller le capteur mais je ne vois pas pourquoi ça ne marcherait pas. L'étape suivante était de prendre les dimensions des bordures de l'arène. J'ai choisi arbitrairement une hauteur de 4 cm, afin de quand même pouvoir voir le jeu sans lever le nez.

Ensuite j'ai collé les cages avec le pistolet à colle. Le projet commence à vraiment prendre forme je suis très enthousiaste



A la prochaine séance je modifierai le code pour qu'il puisse gérer un deuxième capteur d'obstacle, je collerai aussi les bordures et un petit atelier peinture ne serait pas piqué des hannetons. Concernant le petit espace dans les cages pas couvert pas le système de récolte je pense que je vais prendre du polystyrène car les dimensions seront plus difficiles à récupérer et je pense que ça sera un gain de temps.