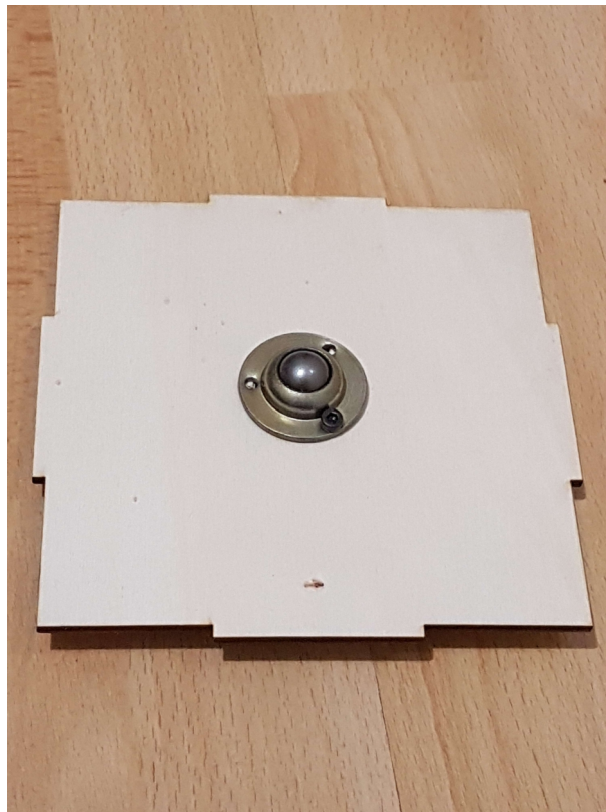


Séance 7

J'ai résolu le problème de ma pince et de mon MG995 : ma carte Arduino était alimentée par mon PC, sauf que mon PC ne fournit pas assez de courant pour alimenter les deux composants ensemble.

Corps du robot :

J'ai remarqué que je n'avais pas besoin de 4 servomoteurs effectuer mes déplacements. Juste deux servomoteurs RC à l'avant et une roue libre à l'arrière suffisent pour maintenir en équilibre mon robot et être capable de rouler.



La roue libre

J'ai fait une erreur en la mettant au milieu, j'aurais dû la mettre plus en arrière. J'ai essayé d'assembler le corps du robot en n'assemblant que 3 faces, mais la colle à bois n'est pas assez forte pour contrebalancer les forces horizontales. Il faut que j'assemble 4 faces pour que la colle arrive à maintenir les faces ensemble.

Déplacements du robot :

Je peux m'aider de ce lien pour déplacer mon robot :

<https://cdn-learn.adafruit.com/downloads/pdf/pixy-pet-robot-color-vision-follower-using-pixycam.pdf>

Ce lien documente un robot qui poursuit un objet et qui utilise une caméra Pixy. Je peux m'en inspirer pour que mon robot puisse détecter mon objet et qu'il puisse se diriger vers lui. Le code se trouve à la page 28 du pdf.