**Rapport de séance**

Objectif séance

L’objectif de la séance d’aujourd’hui était d’aller au FabLab afin de réaliser les planches de notre voiture sauf que, en vue des problèmes de bus et du mini oral nous n’avons pas pu nous y rentre

Réalisation

Travail effectué lors de cette séance :

J’ai récupéré une carte méga afin de pouvoir utiliser les servomoteurs qui ont pour objectif de faire mouvoir le bras articulé. Avec la carte méga Mr Masson m’a aussi donné une pince qui permettra d’attraper des objets avec le bras articulé

Nous avons ensuite travaillé le code de la manette par rapport au mouvement des roues (marche avant, marche arrière, tourner, accélerer…)

Après discutions concernant la détection de couleurs d’objets pour la partie automatique de notre véhicule nous allons peut-être nous pencher vers un module pixy plutôt que le TCS230 en vue du fait que le 230 ne peut reconnaitre des objets se situant à plus de 2 3 cm de lui ce qui ne fonctionneras pas avec notre système anticollision

Difficultés

Lors de cette séance nous n’avons pas rencontré de grosses difficultés il s’agissait plus d’une séance de mise à jour des modules et de reconnexions des modules les uns avec les autres

HC-05 HC-06 Esplora et arduino Méga