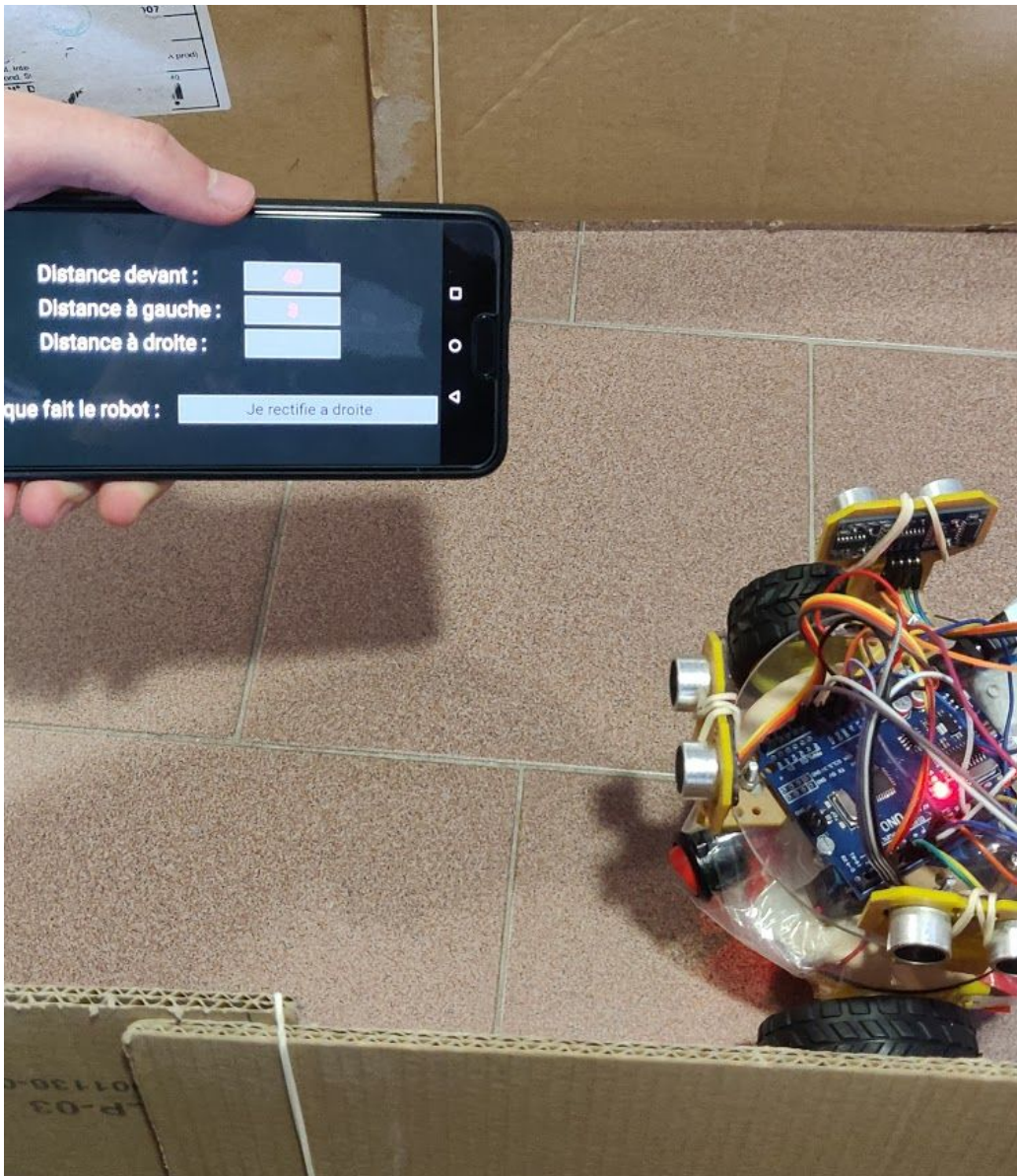
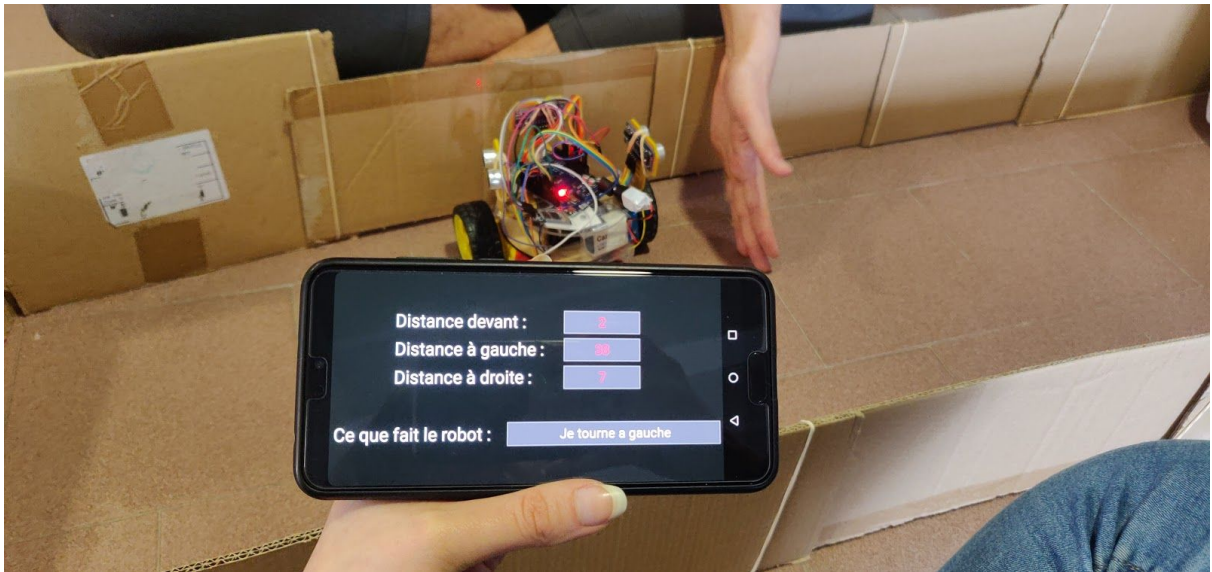


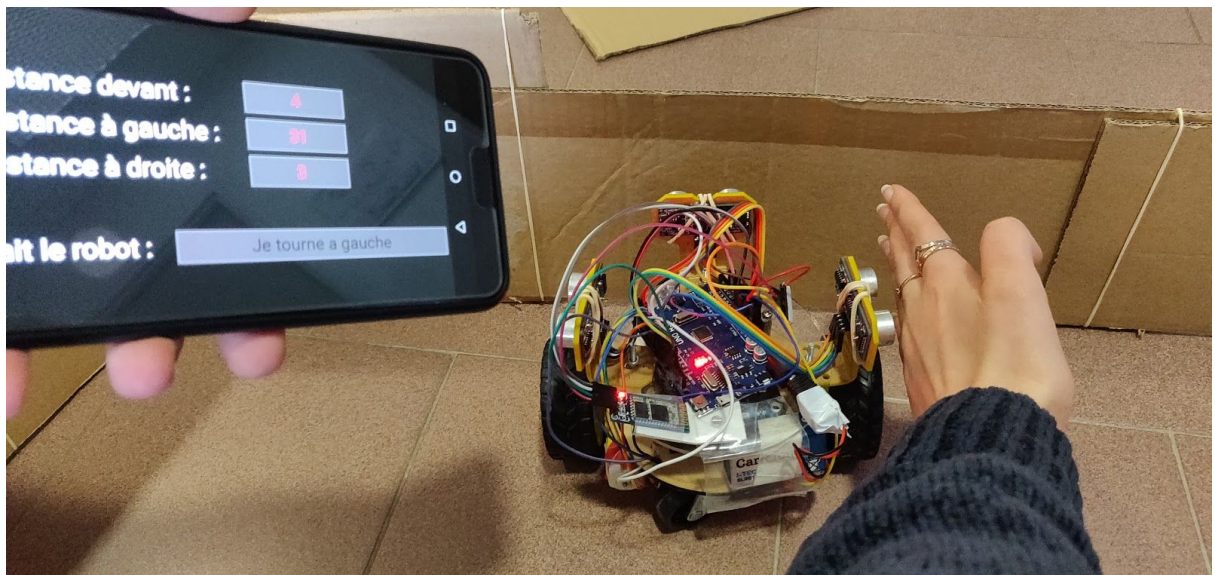
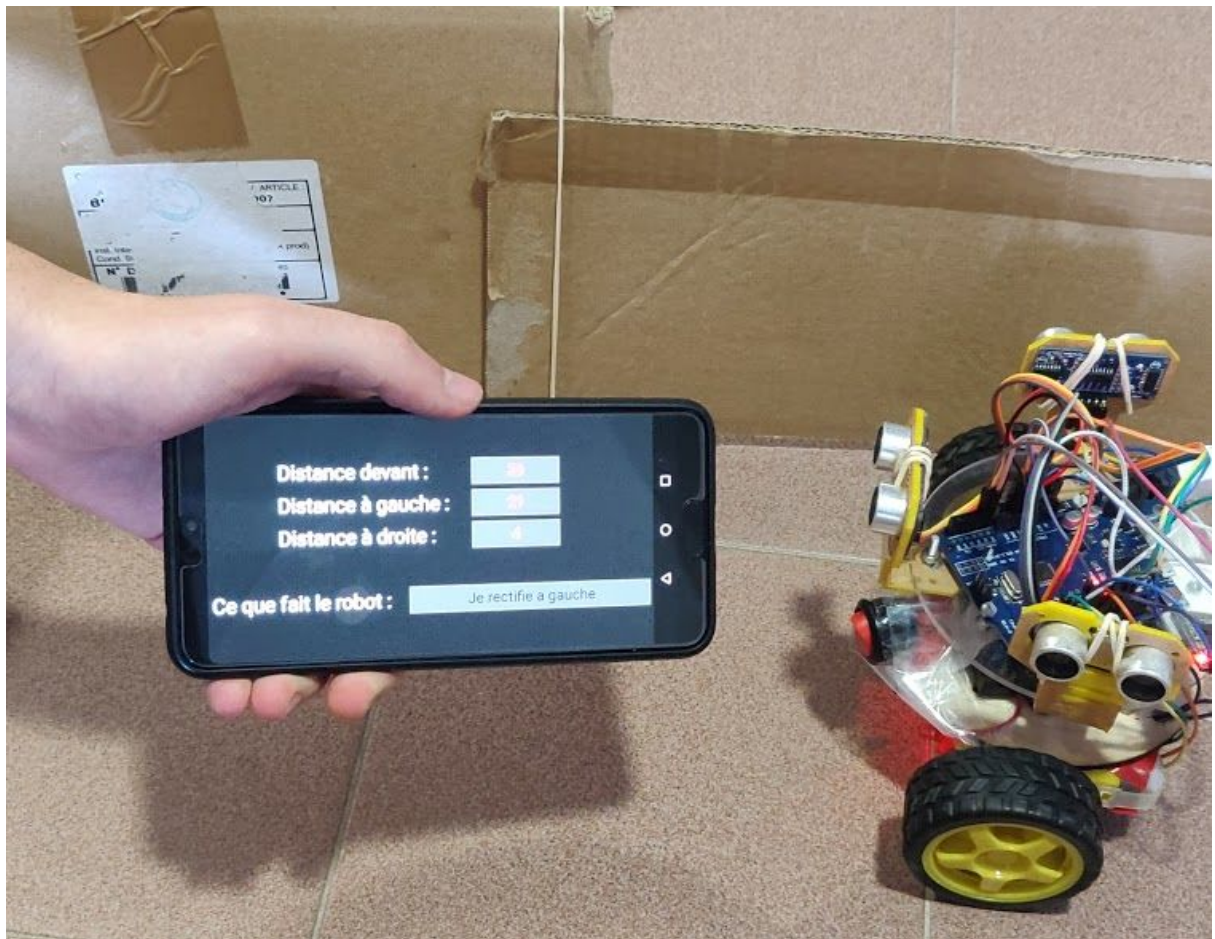
Rapport Séance du 2 Mars

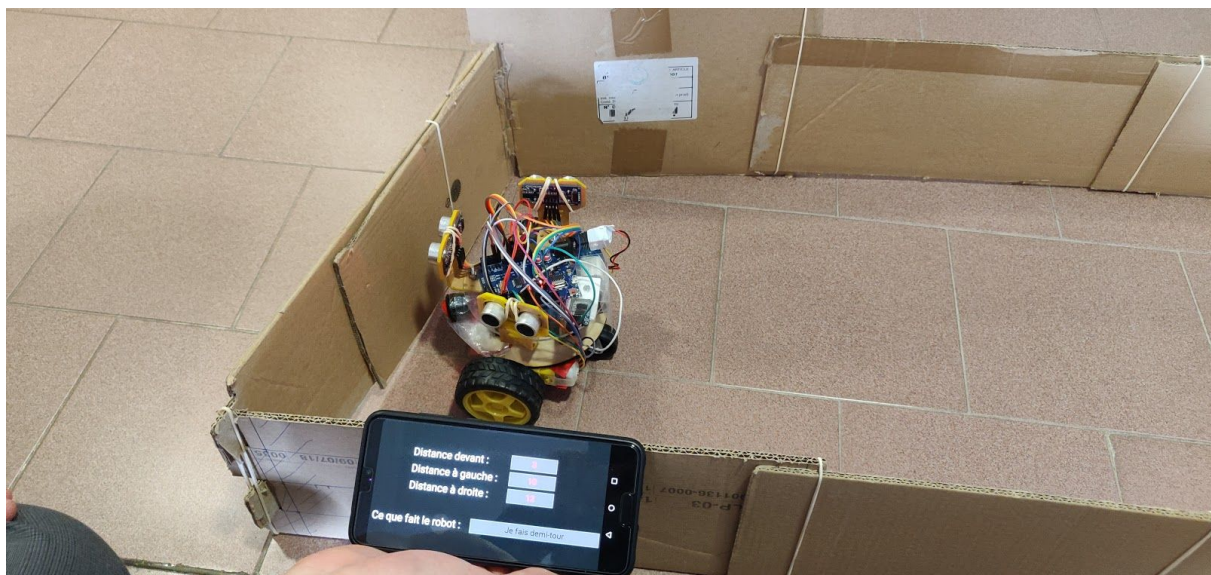
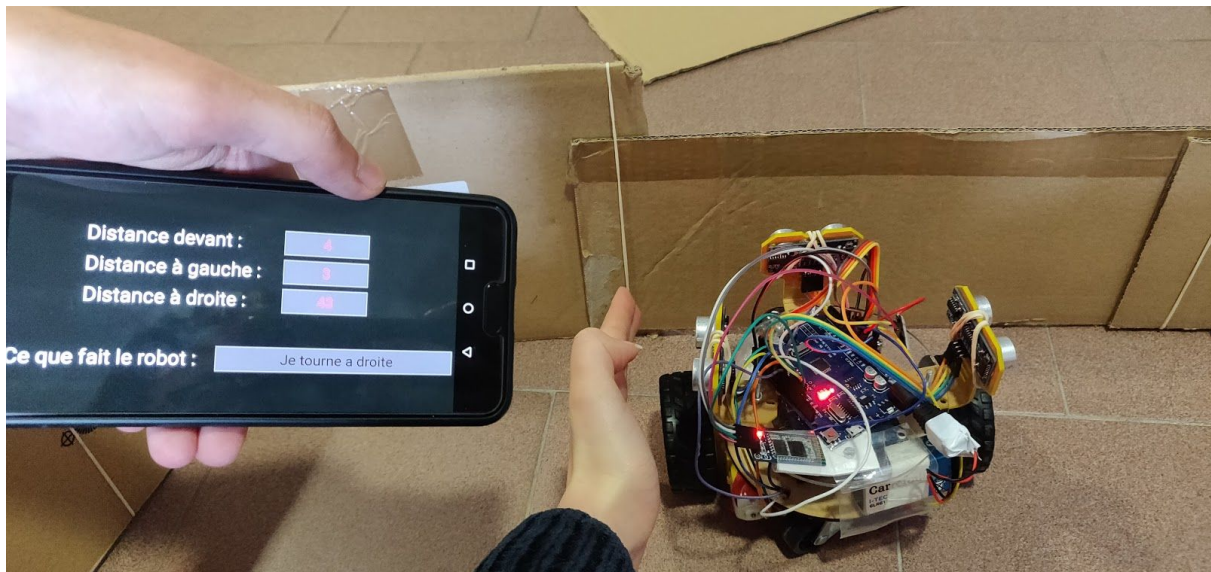
Pendant les vacances nous avons chacun continué de notre côté ce que l'on pouvait faire . J'ai donc pour ma part avancé sur le robot : le problème était que le robot allait à une vitesse trop élevée pour que nos composants puissent suivre et ainsi ajuster correctement sa trajectoire . J'ai donc suivi votre conseil et modifié le programme afin de faire avancer le robot petit à petit pour ainsi réduire sa vitesse artificiellement . Et cela à plutôt bien fonctionné le robot arrivait maintenant à tourner . J'ai de plus découpé du carton afin de pouvoir faire notre labyrinthe .

Ce que j'ai fait :

Nous voulions lors de cette séance voir si notre robot réussissait bien à se déplacer sans se cogner dans les différents cas (impasse , tournant ect ...) . Cependant encore une fois un câble était cassé lorsque nous sommes arrivé et vous nous avez donc aidé à les ressouder . Ensuite nous avons voulu nous assurer que le robot fonctionnait bien comme chez moi . Nous avons donc fait un tournant et vérifié que le robot pouvait gérer cette situation cependant nous avons remarqué que les "rectifier à gauche" ou "rectifier à droite" ne fonctionnait pas tout le temps très bien et que dès que le robot arrive un peu trop en diagonale par rapport au mur cela ne fonctionne pas . Nous avons donc essayé de changer les distances , les vitesses des roues ect... pour voir si cela marchait mieux . Cependant en effectuant ces test nous avons remarqué que de temps en temps une roue se bloquait ce qui n'était pas normal et nous renvoyait au problème du début de projet ce qui est assez inquiétant . Nous avons essayé d'augmenter les vitesses pour voir si elles n'étaient pas juste insuffisante mais cela ne semblait pas être ça . Nous avons donc demandé votre aide et le temps que vous arriviez nous avons décidé d'avancer dans une autre partie du projet . Il nous restaient en effet à gérer la situation "impasse" et à implémenter le module bluetooth sur lequel a travaillé camille lors des vacances . J'ai donc pour ma part continué le code pour l'impasse et mit tout au propres avec l'aide de camille . Pendant que j'écrivais camille elle faisait les branchements du module . Ainsi lorsque nous avons tout les deux terminé notre programme pouvait gérer toutes les situations et nous pouvions afficher sur un téléphone toutes les distances des sensors et les ordres que le robot avait en tête (j'avance ect...). Nous avons fait avancer le robot à la main pour voir si notre code était bel et bien fonctionnel :







Pour conclure notre code fonctionnait et notre robot analysait bien toutes les situations et réagissait en conséquence cependant nous sommes toujours bloqué par les contraintes mécaniques de nos moteurs qui ne sont bien évidemment pas parfait et ont du mal à suivre les mouvements que l'on voudrait faire faire au robot