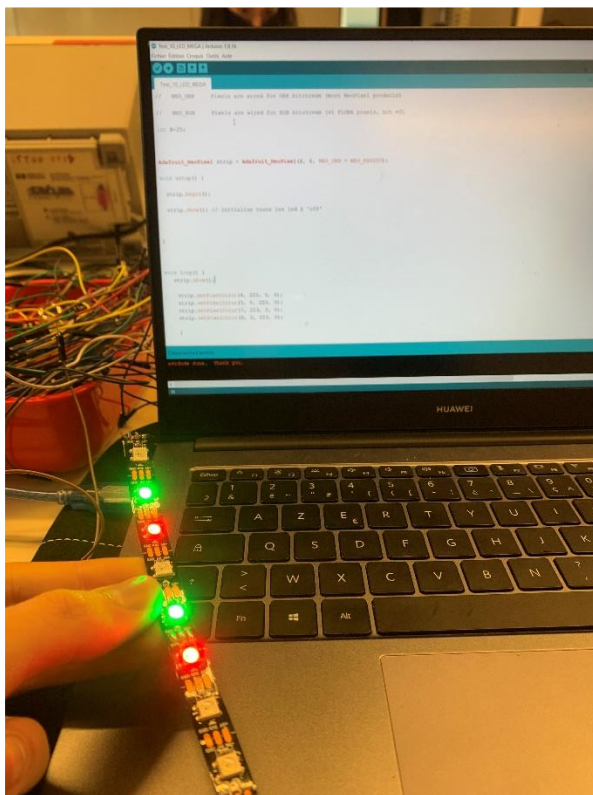


Rapport de séance :

Pour cette séance, nous avons commencer par récupérer les capteurs de détection que Monsieur Masson nous avait préconisé par mail.

J'ai codé un petit programme permettant d'allumer une bande LED :



J'ai ensuite réalisé le programme de radar lors du stationnement d'un véhicule, celui-ci fait sonner un buzzer et allume une LED rouge quand le véhicule est trop proche du mur.

Enfin, j'ai simplifié notre ancien programme final du projet étant donné que nous sommes passés à de nouveaux capteurs de détection ainsi qu'à une bande LED.

Pour finir cette séance, nous sommes allés dans l'atelier afin de percer des trous dans notre maquette à l'emplacement des capteurs. Pour cela on a utilisé une perceuse ainsi qu'un ciseau à bois. Nous avons aussi trouvé une solution pour l'arceau grâce à Monsieur Masson, on utilisera une barre d'aluminium. Cette matière est facilement pliable, nous pourrons donc faire en sorte que le tube rentre bien dans la sortie du servo moteur. Le servo moteur sera caché sous notre maquette, l'arceau passera par des rainures creusées dans le bois.