

Le déroulement du projet comporte quelques phases mais je n'ai pas vraiment noté les avancées, certaines séances étaient très productives, d'autres non.

Première phase :

Choix du châssis pour le robot avec comme contrainte de pouvoir y mettre facilement une breadboard.

Se familiariser avec Python, les différences par rapport au C/C++ notamment sur la manipulation des listes.

C	PYTHON
C is procedural-oriented programming language.	Python is object-oriented programming language.
It is compulsory to declare the datatype of variables.	Type declaration is not required in Python.
C has for, while, do-while loops.	Python has for, while loops only.
C has switch statements.	Python does not have switch statements.
C does not allows Exception Handling.	Python allows Exception Handling.

Deuxième phase :

Quelques essai pour faire avancer le robot dans différentes directions sans objectif supplémentaire. Table de vérité comprise.

Intégration des capteurs de réflectance en mode tout ou rien, données peu pertinentes en conséquence.

Robot peu autonome, réflexion sur une batterie peu large et élevant la breadboard pour ne pas empiéter sur les roues

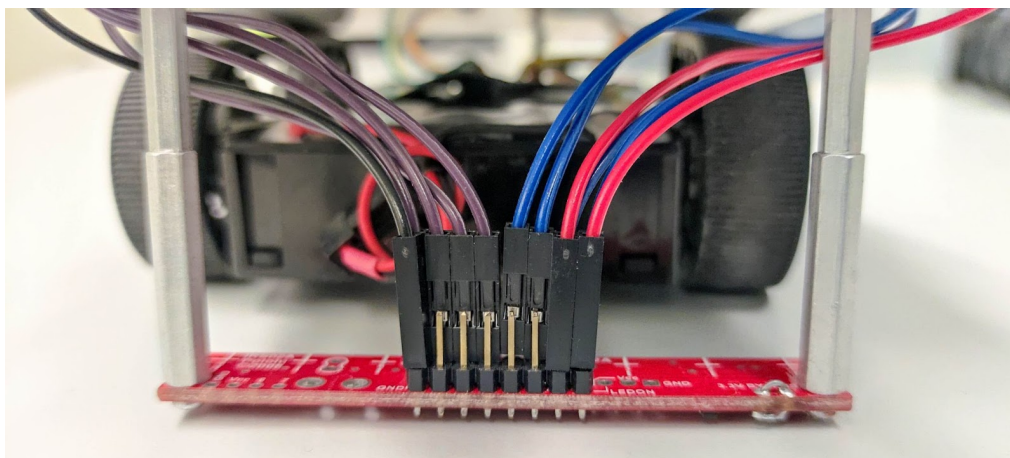


Spoiler : aucune des trois ne fut choisi mais l'idée est là

Troisième phase : Evolution mécanique du prototype



Découpe d'une planche pour visser les capteurs et augmenter la précision.



Quatrième phase Utilisation driver et convertisseur analogique-numérique

Il a fallu refaire pas mal de câblage et chambouler le code... mais cela en valait la peine. Dans un premier temps les capteurs ne semblaient pas bien étalonnés mais j'avais oublié d'allumer les LED.

Cinquième phase Tests sur maquette et conclusion du projet