**Planning**

**25/01/2021:**

* compréhension du système et câblage
* lecture de la datasheet des transistors
* compréhension du code fourni
* mise en rotation d’une roue puis d’une deuxième dans les deux sens

**01/02/2021:**

* fonctionnement du capteur de proximité
* corrélation capteurs de distance/roues
* mise en place du programme pour le capteur de distance
* indépendance du système par rapport à l’ordinateur et à l’alimentation
* test du système : problème de parallélisme, fonctionnement correct du système mais distance de freinage trop courte lors de la détection d’obstacle, le système s’arrête lorsque sa vitesse est assez faible

Pour la prochaine séance :

Modification de la trajectoire en fonction de la détection ou non d’un obstacle