

## Difficultés rencontrées:

- ✎ Mettre le capteur au mauvais endroit sur le robot
- ✎ Interférence avec les « néons » de la classe. Utiliser la boîte verte pour couvrir la tour et le robot durant la transmission. Cela évite aussi que d'autres robots, qui passent à côté, reçoivent le programme d'une autre équipe.
- ✎ Le sens des moteurs n'est pas toujours le sens affiché dans le programme  
ex : A6 A5
- ✎ Un message d'erreur apparaît lors de la transmission du programme si la brique est fermée (fermeture automatique).
- ✎ Lorsqu'on utilise le capteur contact, il faut mettre le fil et le brancher sur le dessus du capteur (métal sur métal).
- ✎ Vérifier dans notre programme si le capteur est physiquement au bon endroit par rapport au programme... ou s'il est simplement pas branché !
- ✎ On peut ajouter une étape pour arrêter dans le pilot 4
- ✎ Le capteur de lumière doit être près du sol.
- ✎ Lorsqu'on utilise le capteur de lumière, à chaque pratique l'environnement doit être le même (éclairage, fenêtres).. éviter de marcher dans la zone de test.
- ✎ Plancher blanc uni pour le capteur de lumière (nappe, papier, tapis d'éduc)
- ✎ Noter le programme sur un papier pour les petits.
- ✎ Enregistrer le programme pour modifier plus tard.
- ✎ Type de roues (frottement sur la brique, adhérence au plancher)
- ✎ Rallonger les essieux
- ✎ Ajouter des étapes dans pilot 4 (infini)
- ✎ Capteur lumière (signe inversé)
- ✎ Pour tourner le robot... moins évident (essais)... surtout si plancher sale !
- ✎ Le moteur est inversé parce que le connecteur est inversé