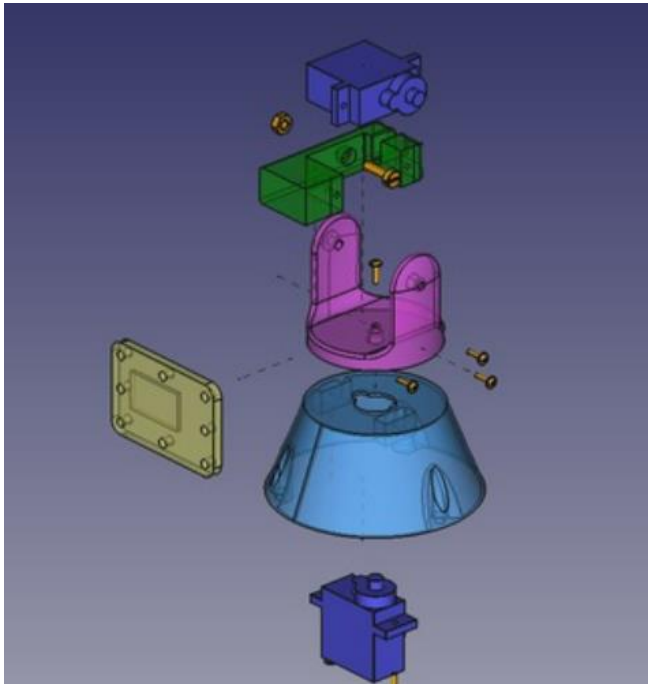


## Rapport de séance 2

Au début de la séance Roxane est partie souder les deux dernières LDR et résistances à leur support. Pendant ce temps, j  ai cherché des modèles d  impressions 3D pour les différentes pièces du Solar Tracker. La majorité des modèles que je trouvais étaient conçus pour un panneau solaire, des servos moteurs et une carte arduino plus grands que ceux que j  avais à disposition. J  ai malgré tout trouver un premier modèle semblable à ce que nous voulions faire et fais des calculs pour réadapter sa taille.

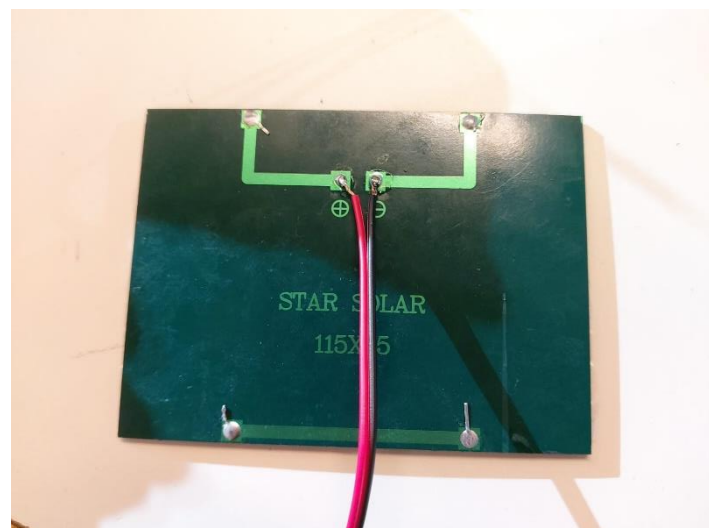
Après quelques recherches supplémentaires je trouvais le modèle suivant :



Ce modèle était prévu pour deux mini servos et dont nous pouvions adapter le cadre facilement à la taille de notre panneau solaire.

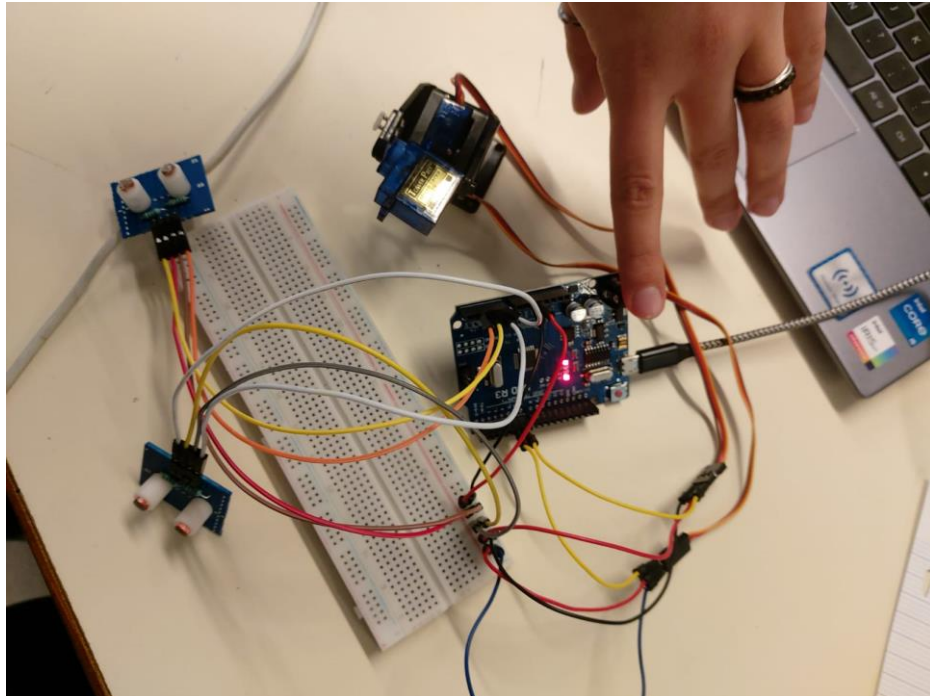
Finalement, M. Masson nous a donné la partie rotative avec les deux servos déjà fixé, qu  il avait récupéré sur un autre projet. Il ne suffit donc plus qu     faire le « cadre » fixé au panneau solaire et aux LDRs et éventuellement un support plus gros sous le solar tracker pour pouvoir y cacher les câblages.

J  ai d  viss   deux pièces qui nous étaient inutiles sur le montage que nous a donné M. Masson. Puis je suis allée réparer le panneau solaire dont les deux câbles s  taient d  -soudés avec l  aide de Roxane qui m  a montré comment faire.



Après ça j'ai refait l'étalonnage des LDRs qui était erroné et incomplet, et j'ai vérifié le fonctionnement des deux servos moteurs car un des deux ne tournait pas manuellement.

Puis j'ai réalisé le montage complet LDR et servos moteurs pour tester le programme que j'avais écrit la dernière fois.



Finalement Roxane m'a aidé à tester le montage et nous avons vu que le moteur « haut/bas » semblait bien fonctionner mais que l'autre ne réagissait pas. (cf vidéo `test_servosLDR1` sur le GitHub)