

Thomas Régis

Rapport de séance 16- 13/03/2023

Objectifs : Dans la dernière séance j’avais essayé de commander les deux moteurs de déplacement avec la carte arduino sans succès. Dans cette je vais réessayer.

1. Utilisation d’une alimentation branchée au secteur à la place d’un générateur de tension
2. Acquisition d’un demi-pont en H plus performant.

Finalement je suis parvenu à commander les moteurs avec la carte arduino grâce à tous ces changements de matériel.

J’ai ensuite écrit le code informatique en python à la place d’Arduino pour qu’il puisse être exploitable par la carte jetson nano.

Le code python est en Annexe dans le repository.