Rapport de séance du 5/01/2022

# Changement sur le planning

Au lieu de continuer à modéliser la deuxième partie de la base du Cannon comme indique sur le planning. J’ai décidé de commencer à travailler sur la fabrication de la première partie du Cannon. En effet, en utilisant le bois qui était disponible nous avons tout d’abord cherché des planches de bois qui correspondaient aux différentes parties de notre projet et nous avons réfléchi sur la dimension des objets pour obtenir des valeurs plus raffinées

# Placement du moteur stepper et de la carte Arduino

Nous avons décidé que la carte Arduino se placera sur la base du Cannon. Cela nous permet de réduire le nombre de longs fils nécessaires pour l’Arduino. Par la suite, nous avons décidé du placement du moteur stepper qui se situera comme montré ci-dessous.A picture containing text, table, worktable

Description automatically generated

# Problème à faire fonctionner le moteur stepper

Lorsque j’ai transféré tous les circuits qui marchaient sur le breadbord pour le projet. Le circuit était soumis à beaucoup de bruit. En effet, ceci était dû aux rails du breadborad qui étaient de très mauvaise qualité. Pour résoudre ce problème il a fallu trouve un endroit sur le rail où les contacts marchaient toujours. Il faudrait demander une autre plaque breadboard au professeur lors de la prochaine séance.