Rapport séance

# Assemblage complète de l’étage 0 et 1

Pendant cette séance j’ai assemblé complètement les étages 0 et 1. L’étage 0 est l’étage qui contrôle l’axe de translation Y et ou y est fixe les composant électroniques comme le contrôleur du stepper et le pont en H. Lors de la construction de l’étage 0 j’ai aussi monte la courroie et je l’ai tendu. Or il eut un problème qui m’as pris pas mal de temps à comprendre la cause en effet, il y avait un fil qui reliait des « grounds » différents qui ne marchait plus ce qui faisait paniquer tout le système.

L’étage 1 se compose principalement des axes de rotation. Je les aie assemblés mais il eut aussi un problème ici. En effet, les engrenages étaient mal fixes aux servos moteurs ce qui résultait au servo qui glissait sur l’égrenage. Le problème était que j’avais pris le mauvais embout pour la connexion sur le servo. J’en ai donc pris un autre et j’ai commencé à refaire les engrenages.

# Assemblage et tests du Cannon

Lors de la séance nous avons aussi souder les fils des moteurs dc et nous les avons temporairement fixés sur le Cannon. De ce fait nous avons pu tester le Cannon et envoyer nos premières balles de ping Pong. Après avoir fait des expériences sur le Cannon nous avons fixes de façon plus permanant avec de la « hot glue ».