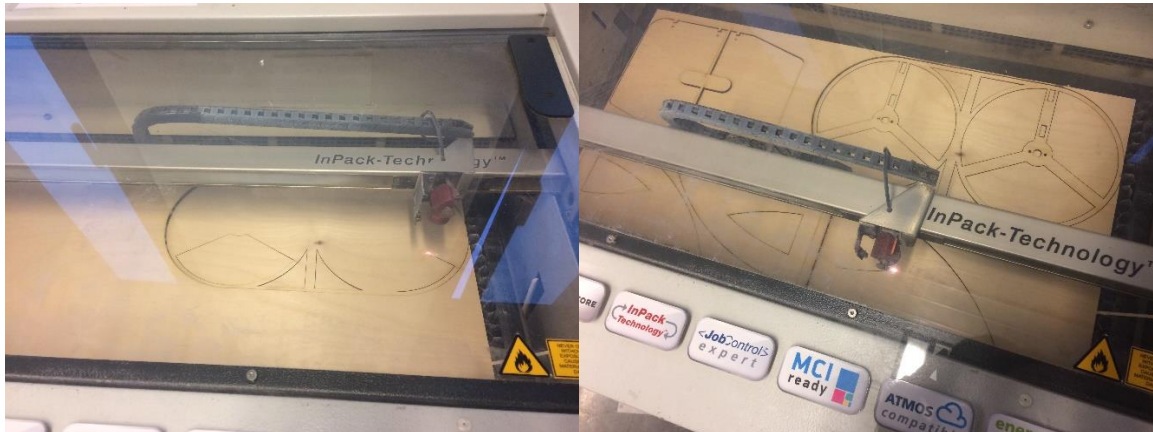


# Rapport Séance n°5 05.02.2020

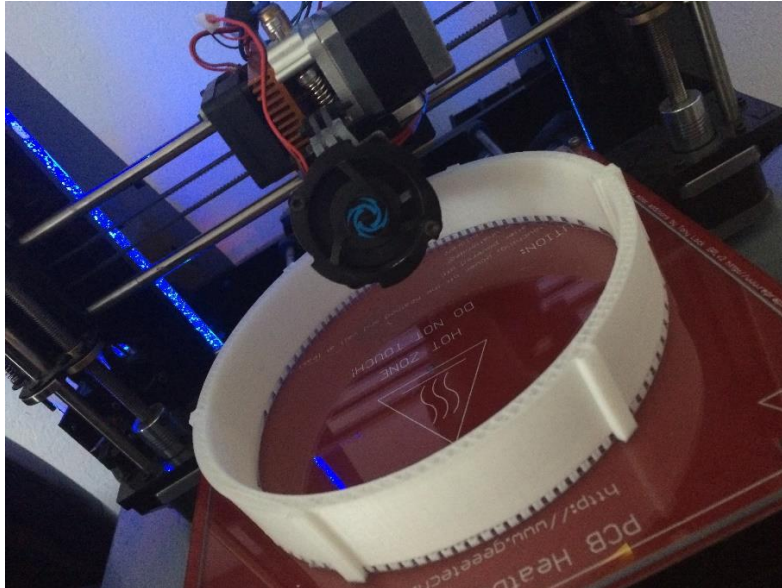
Thomas Di Grande Peip 2 G1

## Travaux réalisés avant la séance :

- Fabrication au FabLab de l'école de toutes les pièces en bois modéliser précédemment.
- Découpe laser des pièces :



- Impression 3D des pièces modéliser non découplable au laser (impression réaliser sur ma machine personnel) :



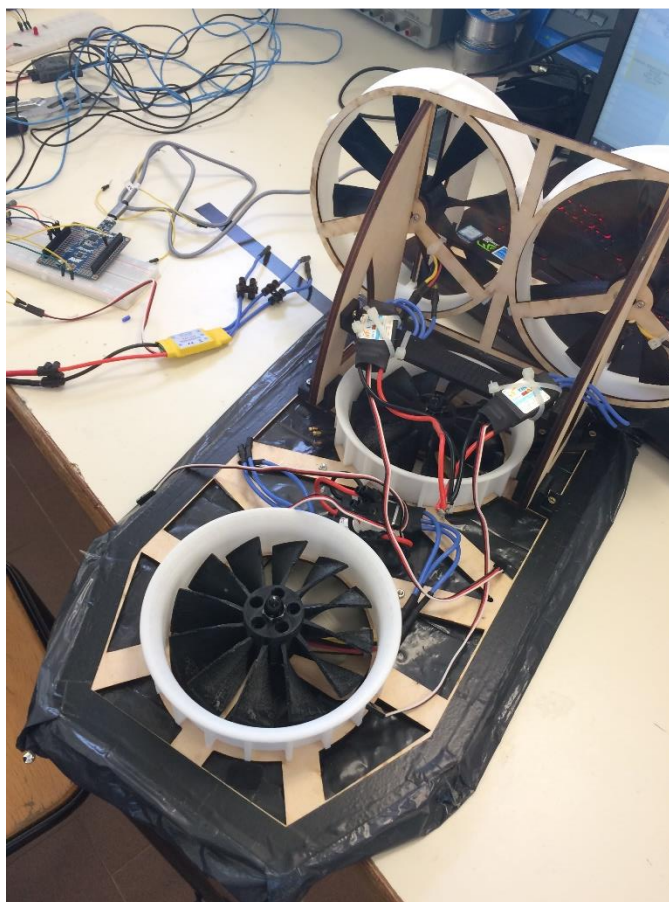
- Réalisation du premier assemblage des pièces réaliser, puis vérification du matériel manquant avant envoi d'un mail de demande de matériels supplémentaire :
- un servo-moteur puissant pour les gouvernes -> OK
- des petites planches fines de 100x100x3 mm (chute de bois d'anciens projets suffirons) -> OK
- 4 tiges filetées adapter à des écrous de taille standard ISO M3 (~2.8-3 mm) -> OK
- 30 écrous M3 -> OK
- Des colliers sert câbles (petite taille ~15-20 cm) -> OK

- Résultat du pré assemblage :

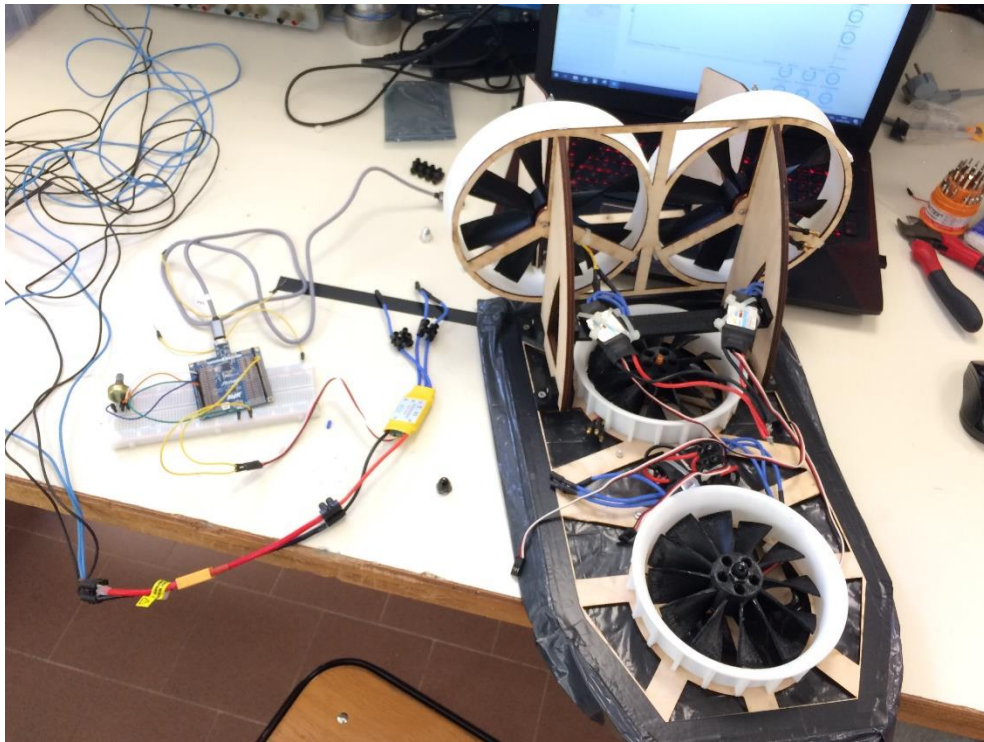


**Travaux réalisés durant la séance :**

- Montage des moteurs arrière pour la propulsion :



- Test de tous les moteurs, vérification de l'état général de la structure :



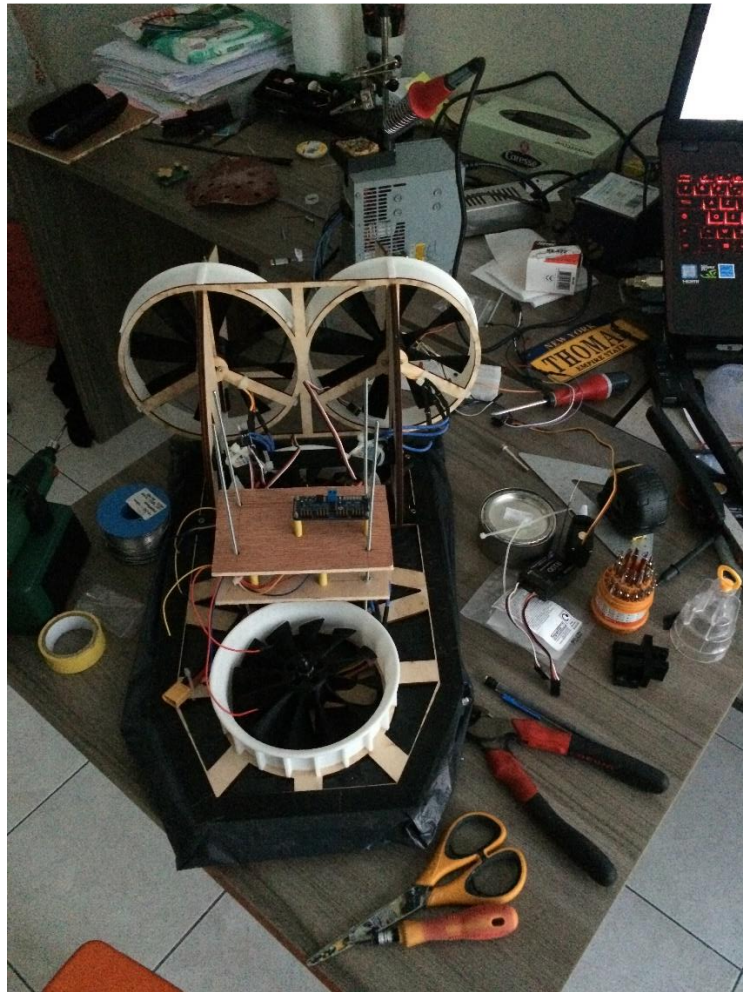
- Problème constater :
  - ➔ Moteurs arrière jupe en panne, raison : faux contact sur une des bornes. Solution : re soudage de la borne.
  - ➔ Structure arrière trop lourde, le prototype ne peut plus se soulever. Solution : installation d'une roue folle pour supporter le poids de cette structure.
- Autre réalisation : récupération d'écrou d'hélices de drone pour fixer les hélices de propulsion.
- Fixation des contrôleurs brushless sur la structure arrière.

#### Travaux réaliser après la séance :

- Mise en route de tous les moteurs relire à la télécommande.
- Problème constater :
  - ➔ L'intensité demander par les moteurs est trop importante. Solution : bridage volontaire de la propulsion pour limiter la consommation. Abandon de la batterie, le prototype sera alimenté par câble relire à l'alimentation, par mini réacteur nucléaire ou par générateur diesel 5500 ch.
- Soudage de toute les entrés d'alimentation moteur.
- Soudage et fixation de la carte Arduino sur le prototype.
- Soudage des sorties vers la carte d'extension PWD, et la carte de la télécommande.
- Fixation des deux planchettes en bois (support de toute les cartes) sur le prototype avec 4 tiges fileter découper (23cm).
- Fixation de l'entrer d'alimentation.
- Ajout fondamental : autocollant du BDJ (promo d'assos)
- Ajout fondamental nécessaire : autocollant Polytech (non dispo pour le moment).



Etat du projet :



Fin de rapport ;