

## **Rapport Séance 3 :**

Lors de cette séance, nous avons reçu le tank seulement nous pensions qu'il serait déjà monté, il ne l'était pas donc je me suis occupé de le faire, Amiel s'est occupé du montage de la tourelle.

Le mode d'emploi fourni en papier dans la boîte du tank était illisible, donc j'ai suivi celui à l'adresse suivante :

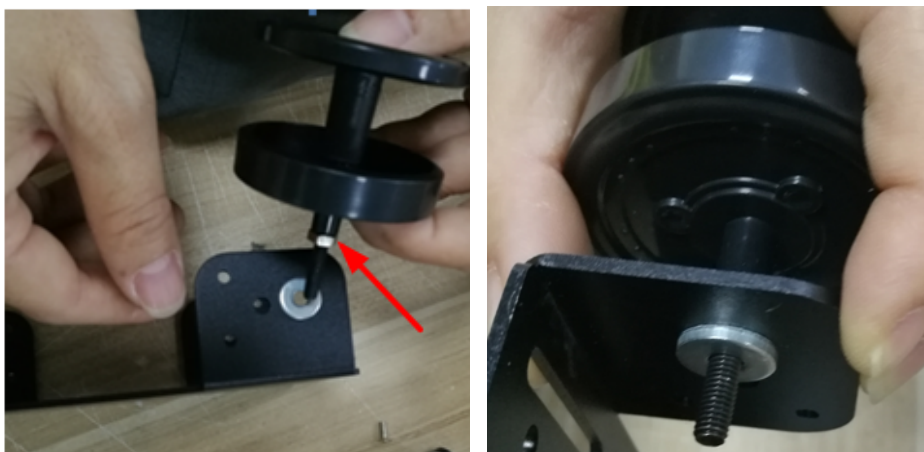
[http://sposmart.com/#/Robot/FrameChassis/TP\\_Series/tp101/tp101](http://sposmart.com/#/Robot/FrameChassis/TP_Series/tp101/tp101)

(Les étapes suivantes sont faites des 2 côtés à chaque fois)

### **1) Préparation des roues (2 Axes + 2 boulons) :**



### **2) Fixation des roues (4 rondelles + 2 boulons) :**

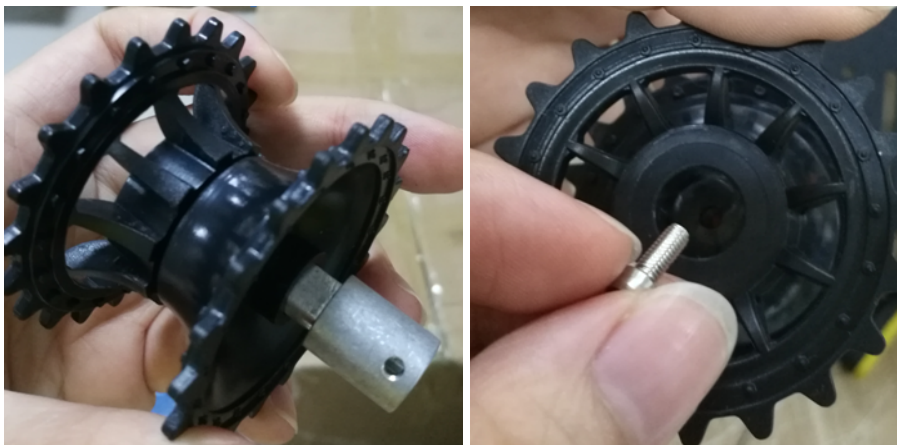


### 3) Fixation des moteurs (2 moteurs + 6 vis) :



Les moteurs sont un peu tordus, j'ai donc essayé par le vissage de limiter leur inclinaison.

### 4) Préparation des roues motrices (2 vis + 2 connecteurs) :



### 5) Fixation des roues motrices à l'axe du moteur (2 vis) :



12/01/2024

Lors de cette étape j'ai rencontré un problème avec les connecteurs (motor shaft adapter)

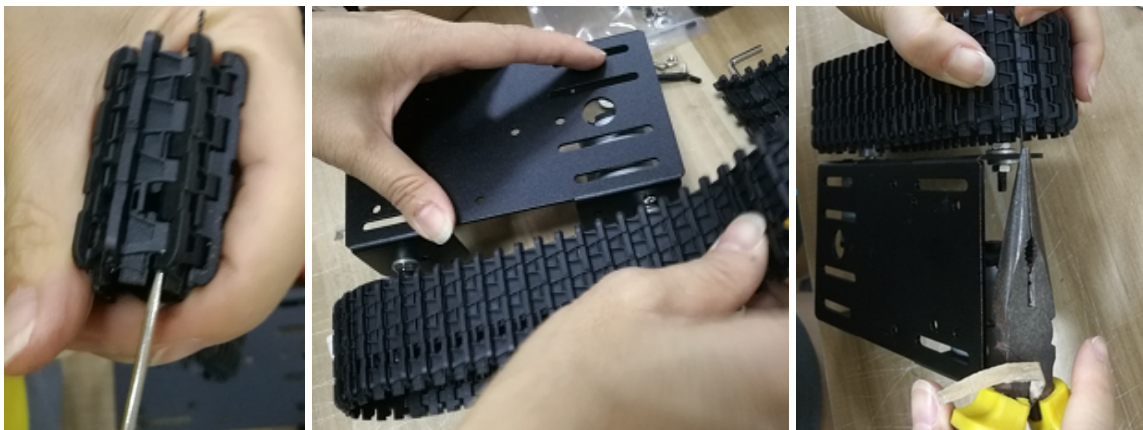


Dans les trous indiqués par la flèche bleue se trouvait une vis qui coulissait et qui s'était enfoncée (dans le sachet avec toutes les vis, boulons, rondelles etc ..) , ne connaissant pas cette pièce je pensais que les vis en faisaient partie. J'ai donc demandé de l'aide, mais impossible de faire sortir les vis.

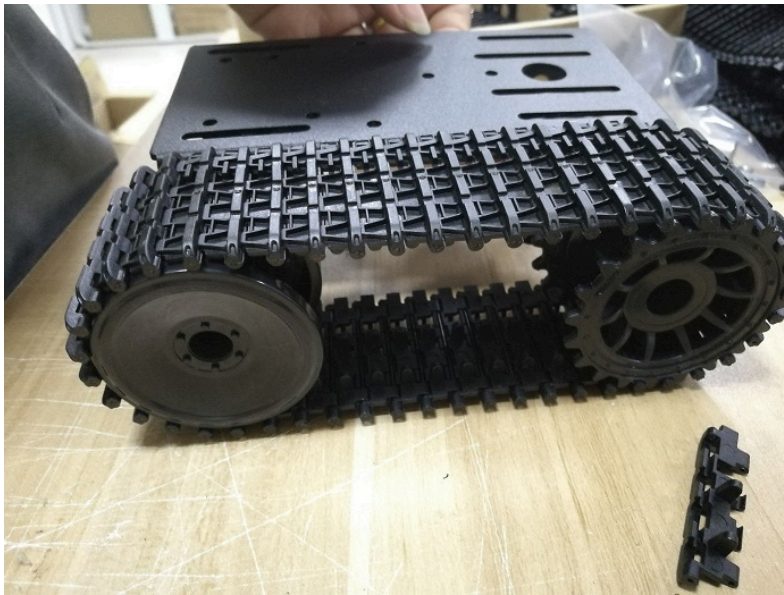
J'ai quand même pu fixer les roues motrices.

## **6) Préparation et installation des chenilles :**

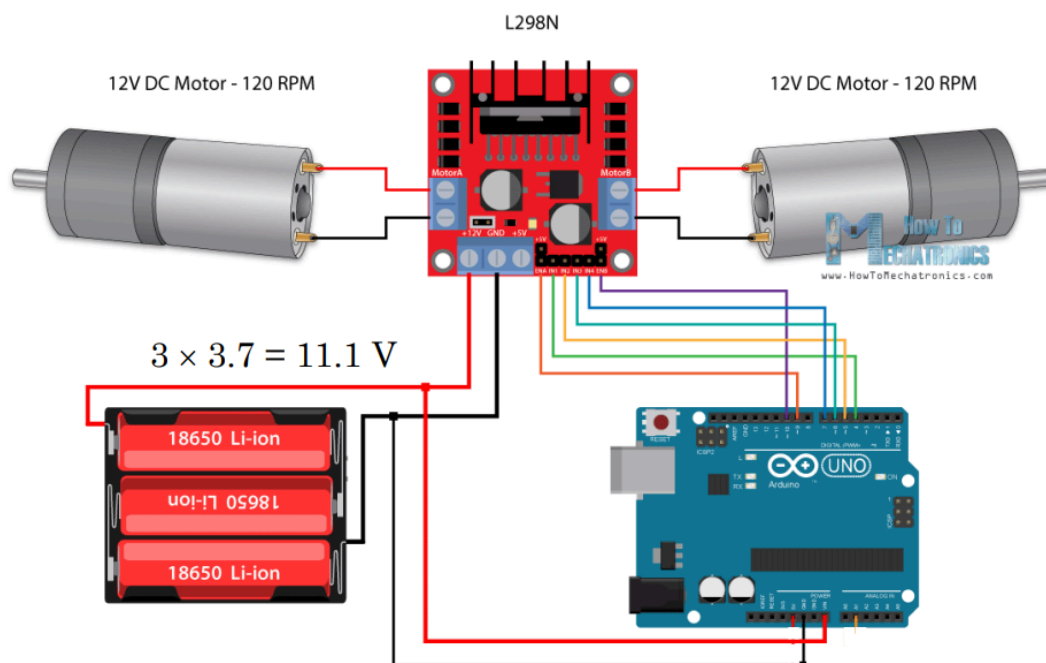
Les chenilles étaient un peu plus longues que nécessaires, j'ai donc enlevé 3 maillons par chenilles puis les réformé.







Une fois le montage terminé, il fallait qu'on assure qu'il fonctionne. On a pris un pont en H, un bloc batterie, une c arduino et un fer à souder (pour souder au niveau des dipôles des moteurs) . On a donc réalisé ce montage :



<https://users.polytech.unice.fr/~pmasson/Enseignement-arduino.htm>

Nous avons seulement fait avancer le tank, seulement durant le test une des roues motrices s'est détachée au niveau du connecteur, la pièce qui posait problème.

12/01/2024

Durant la prochaine séance il faudra s'occuper de la conception 3D et de la découpe de la plateforme surélevée qui accueillera tous les composants, régler le problème des roues.