

9/02/2023

Compte-rendu séance 6

Wiam El hasnaoui :

Durant cette séance nous nous sommes exclusivement concentrées sur le programme censé relier les deux moteurs au laser.

Le programme permettant de faire tourner un seul moteur fonctionnait et celui permettant de relever les distances à l'aide du laser également, mais lorsque l'on a voulu combiner les deux on a rencontré plusieurs problèmes.

Le programme ne fonctionnait pas, seul un moteur sur deux tournait et le moniteur n'affichait aucune mesure lorsque l'on mettait le programme en marche.

De plus, le support laser ne bougeait pas lorsque le moteur censé faire tourner la tige filetée se mettait en action. Il s'est avéré que la tige n'était pas suffisamment bien fixée au moteur et elle finissait par tourner dans le vide. Je l'ai serrée davantage mais il faudra vérifier que cela fonctionne correctement lors de la séance prochaine.

Concernant le programme, on a tenté plusieurs choses afin de régler le problème mais un professeur a dû nous venir en aide pour essayer de régler cela. On a décidé de changer la carte arduino ainsi que la petite carte du moteur qui ne tournait pas afin de s'assurer que le souci ne vienne pas de là. Ensuite, après avoir testé les programmes individuels sur chaque composante (moteurs et laser) pour s'assurer que le problème ne vienne pas non plus du branchage, on a pu constater que la puissance fournie aux moteurs n'était pas suffisante pour les faire tourner. En changeant dans le programme la valeur du setSpeed les moteurs ont fini par tourner normalement. Seulement, ils tournaient une fois puis s'arrêtaient alors que le programme était censé les faire tourner en continu. Et en parallèle les distances ne s'affichaient toujours pas sur le moniteur.

Nous sommes malheureusement arrivées à la fin de la séance sans parvenir à régler ce problème donc c'est sur cela que nous travaillerons lors de la séance prochaine.