

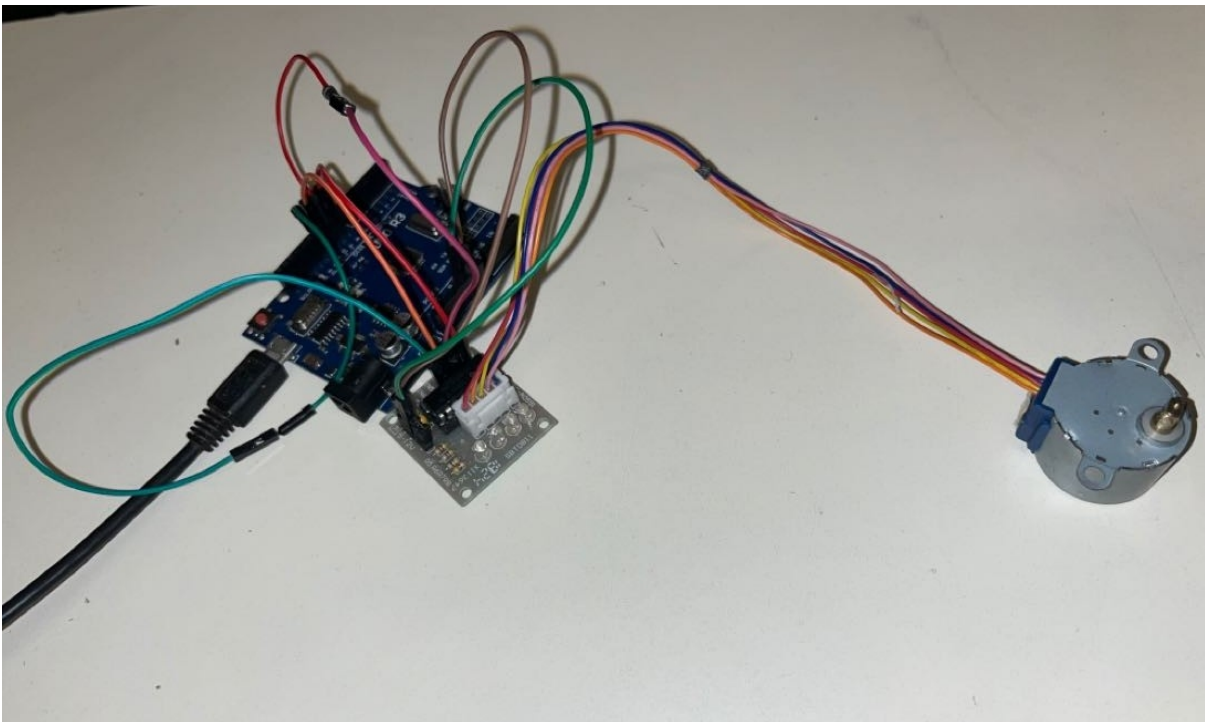
**12/12/2022**

## **Compte-rendu séance 1**

Cette première séance nous a permis de déterminer les différents points concernant notre scanner 3D. Un laser nous permettra de calculer la distance et, afin d'obtenir différents points de mesure, l'objet sera placé sur une plaque tournante en rotation de 360° tandis que le laser se déplacera en translation de haut en bas. Nous utiliserons donc deux moteurs pas à pas.

Wiam El hasnaoui:

Durant cette première séance j'ai d'abord regardé le cours concernant le moteur pas à pas afin d'en comprendre le fonctionnement. J'ai ensuite effectué son montage:



N'ayant pas trouvé suffisamment de fils mâle femelle, le montage n'est pas très net donc cela fera partie des choses que nous arrangerons.

J'ai ensuite effectué la partie code de base du moteur sur arduino à l'aide du cours:

[voir le fichier du code dans le dossier séance 1]

Avec ma première version du code le moteur effectuait un seul tour mais en arrangeant le programme il a pu tourner en continu. Nous adapterons donc ce programme pour les deux moteurs pas à pas que nous utiliserons pour notre projet.

Enfin, j'ai réalisé la modélisation de notre projet sur onshape afin de nous en servir pour avoir une vision précise de ce à quoi ressemblera l'assemblage final, mais aussi pour pouvoir imprimer les pièces dont nous aurons besoin à l'aide de cette modélisation. L'emplacement pour les moteurs n'y figure pas car nous n'avons pas encore décidé comment nous les maintiendrons fixés à l'assemblage final et nous n'avons pas eu le temps de prendre les mesures du moteur non plus mais nous réglerons cela durant la deuxième séance.

