Rapport séance n°4 LIPARI.

Notre objectif durant cette séance était de terminer l’assemblage du panneau photovoltaïque.

Il nous restait à assembler le socle qui accueillera le panneau ainsi que les photorésistances, à fixer les pieds sur le socle ainsi que les pieds au reste de la structure.

Donc, durant cette séance, les tâches réparties étaient quasiment similaires pour mon binôme et moi.

Pour commencer, nous nous occupons au socle.

Nous devions coller 2 petites pièces en bois sur le socle, nous avons donc décidé de procéder avec le pistolet à colle chaude.

Malheureusement, cela n’était pas assez solide, on s’est donc résolu à coller avec la colle à bois, comme pour les autres parties de la structure.

Après séchage de la colle, les pièces sont désormais inséparables.

Au passage, on a vissé l’«hélice » du servomoteur sur l’une des pièces (voir photos ci-jointes)

Une image contenant intérieur, personne, nourriture, sol

Description générée automatiquement

Une image contenant personne, conception, tenue, sol

Description générée automatiquement

Ce problème étant réglé, on s’attaque maintenant aux pieds.

Donc, dans un premier temps, on compte coller (au pistolet à colle chaude) les pieds sur le cercle qui accueille le 1er servomoteur (voir photo), et ensuite les coller au socle.

Cependant, lors de la fixation dans les encoches adaptées aux pieds, nous avons mal géré la hauteur de fixation et le servomoteur ne pouvait plus s’emboiter.

Nous avons donc du recommencer, mais cette fois-ci, les pieds étaient trop bas:/

Nous recommençons donc encore une fois, mais cette fois-ci est la bonne.(photo)

Une image contenant fournitures de bureau, intérieur, personne, Matériel de bureau

Description générée automatiquement

Cette tache nous a pris donc beaucoup de temps sur la séance.

On s’attaque maintenant à l’assemblage, ce qui n’a pas été une partie évidente.

Premièrement, le bas de la structure s’emboite parfaitement, les pieds sont stables, il n’y à pas de jeu, le servomoteur est fonctionnel.

Concernant le partie haute de la structure, nous avons eu un problème similaire à la séance 2, l’embout rotatif du servomoteur n’est pas centré sur le servomoteur, ce qui fait que le haut de la structure était bancal (photo).

Une image contenant câble, fils électriques, outil, Appareils électroniques

Description générée automatiquement



Une image contenant fournitures de bureau, intérieur, table, outil

Description générée automatiquement



Vous pouvez voir ici grâce au trait noir que ce n’est pas droit.

Nous avons donc réfléchi et, pour remédier à cela, nous décidons donc de limer le bois ou se trouve l’encoche qui accueille le servomoteur (entouré en rouge) afin de le rabaisser et de l’aligner avec la grande vis.

Ce qui fonctionne donc et voici le résultat :

Une image contenant intérieur, ordinateur, Appareils électroniques, personne

Description générée automatiquement



Voici la fixation avec la vis vue d’un autre angle :

Une image contenant mur, intérieur, art, personne

Description générée automatiquement

Pour terminer, nous avons tout assemblé et voici le résultat final :

Une image contenant intérieur, bureau, fournitures de bureau, machine

Description générée automatiquement

Une image contenant intérieur, ordinateur, personne, ingénierie

Description générée automatiquement

Nous avons donc pu faire ce que l’on voulait faire durant cette séance.

Concernant la prochaine séance, nous nous intéresserons au câblage du projet.