Pendant la première séance de travail j’ai travaillé sur l’axe sur lequel se déplace le robot. On a d’abord récupéré le matériel pour le projet, c’est-à-dire le table d’air hockey, les moteurs, les solénoïdes.

* **Travail sur le moteur du goal :**

Tout d’abord ne sachant pas quel type de moteur il nous faudrait pour le projet on a du choisir en un moteur pas a pas et un moteur à courant continu.

* + **Moteur pas à pas :**

Une image contenant fils électriques, Ingénierie électronique, câble, Appareils électroniques

Description générée automatiquementOn a d’abord connecté le moteur à la carte Arduino. A l’aide des datasheets trouver sur internet nous avons fait le câblage. Puis en réutilisant un code issu d’internet nous avons fait tourner le moteur a différente vitesse. Cependant même en plein régime le moteur tourne trop lentement pour bouger le goal. Ce type de moteur est donc pas viable d’où le choix du moteur DC

* + **Moteur DC :**

On a essayé 2 moteurs differents. Tout d’abord nous avons essayé de contrôler un nakimi 22CL\_3501PG mais le peu d’information trouver sur l’encodeur ont difficulté la tâche. On a quand même réussi à le faire tourner en le connectant a un au driver LN298. On a ensuite fait de même avec un moteur LRP. On les a tout les deux connectés à la carte Arduino a travers le driver LN298 et essayer de contrôler leur vitesse de rotation et sens de rotation mais par manque de temps ca na pas abouti.

**Une image contenant fils électriques, câble, Ingénierie électronique, Appareils électroniques

Description générée automatiquement**