**Sixième séance du 7 février 2024**

**Travail effectuer :**

Lors de cette séance j’ai commencé par améliorer le montage du première axe. On a rajouté des capteurs de fin de courses en début et fin d’axe. Cependant on n’a pas rajouté le code. On a d’abord fini le montage puis on a testé le bon fonctionnement du système avec le solénoïde et le moteur connecter au bouton.

Pour l’esthétique du projet on a ensuite fait une petite boite pour garder les boutons de contrôle. L’objectif à la fin étant de mettre tous les composants électroniques (câbles cartes Arduino, pont diviseur de tension …) dans une boite à l’écart.

Une image contenant intérieur, plastique, tenue, personne

Description générée automatiquement

On a d’abord dû régler un problème d’alimentation du solénoïde qui ne marchait pas quand il était branché à une prise 12V. En le connectant au multimètre on a remarqué s’il s’agissait d’une erreur d’ampérage. Celui fournit par la prise qu’on avait de base était trop faible. On a dû le changer du coup.

On a eu un problème avec le contact entre le moteur et l’axe. Celui-ci se décolle à partir d’un certain point. Ce problème était dû à cause des axes sur lequel se déplace le goal qui n’était pas droits. On a donc fait des nouvelles fixations dans le Fab Lab.

Une image contenant mur, pôle

Description générée automatiquement

Ensuite on a commencé la construction du deuxième axe. On a repris les bases du première axe pour imprimer le goal et les nouvelles fixations. On a ensuite assemblé monter les bases sans les moteurs ou le solénoïde. Cet axe étant contrôler par Bluetooth on préfère achever les differents modules avant de les monter.

Pour finir la séance on a avancé sur le module Bluetooth. Après que ma partenaire ai connecter le Bluetooth a la carte et au téléphone on a connecter le solénoïde aux boutons. Cependant pour connecter le moteur on s’est retrouver avec un problème. Il ne fonctionnait pas. Après vérifier les connexions on s’est rendu compte qu’il s’agissait d’une erreur de codage. Cependant après rectification on a rencontré un autre problème. Le moteur ne tourne que dans un sens.