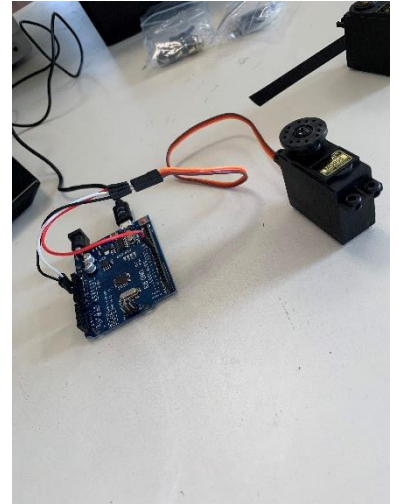


Rapport de séance : Séance 2

Apprentissage servo-moteur :

Pour commencer je me suis renseigné sur les différents branchements permettant de faire fonctionner un servo-moteur. Il m'a fallu utiliser une carte Arduino UNO (modèle différent de celui utilisé en TD). Je me suis donc occupé de réaliser le montage complet (contenant 3 câbles : un relié à l'entrée GND, un à l'entrée 5V et un sur l'entrée 9 de la carte Arduino). J'ai rencontré un problème au début car j'avais inversé le câble relié à l'entrée 9 et à l'entrée 5V. Après modification tout fonctionnait normalement. Voici une photo du montage final :



Montage module pour ouverture du clapet :

Dans un deuxième temps je me suis occupé du module qui sera relié au clapet de la machine et au servo moteur. L'ouverture se fera grâce à ce module lorsque le servo moteur sera mis en marche cela va relever la tige qui sera fixé au clapet et qui va le soulever. Je me suis donc occupé de la conception du module et de la tige. J'ai donc scié la tige et le module et je les ai par la suite limés. J'ai ensuite collé les deux morceaux. Jeremy c'est ensuite occupé du perçage et du fixage de la tige au servo moteur.

Voici la photo de la tige :

