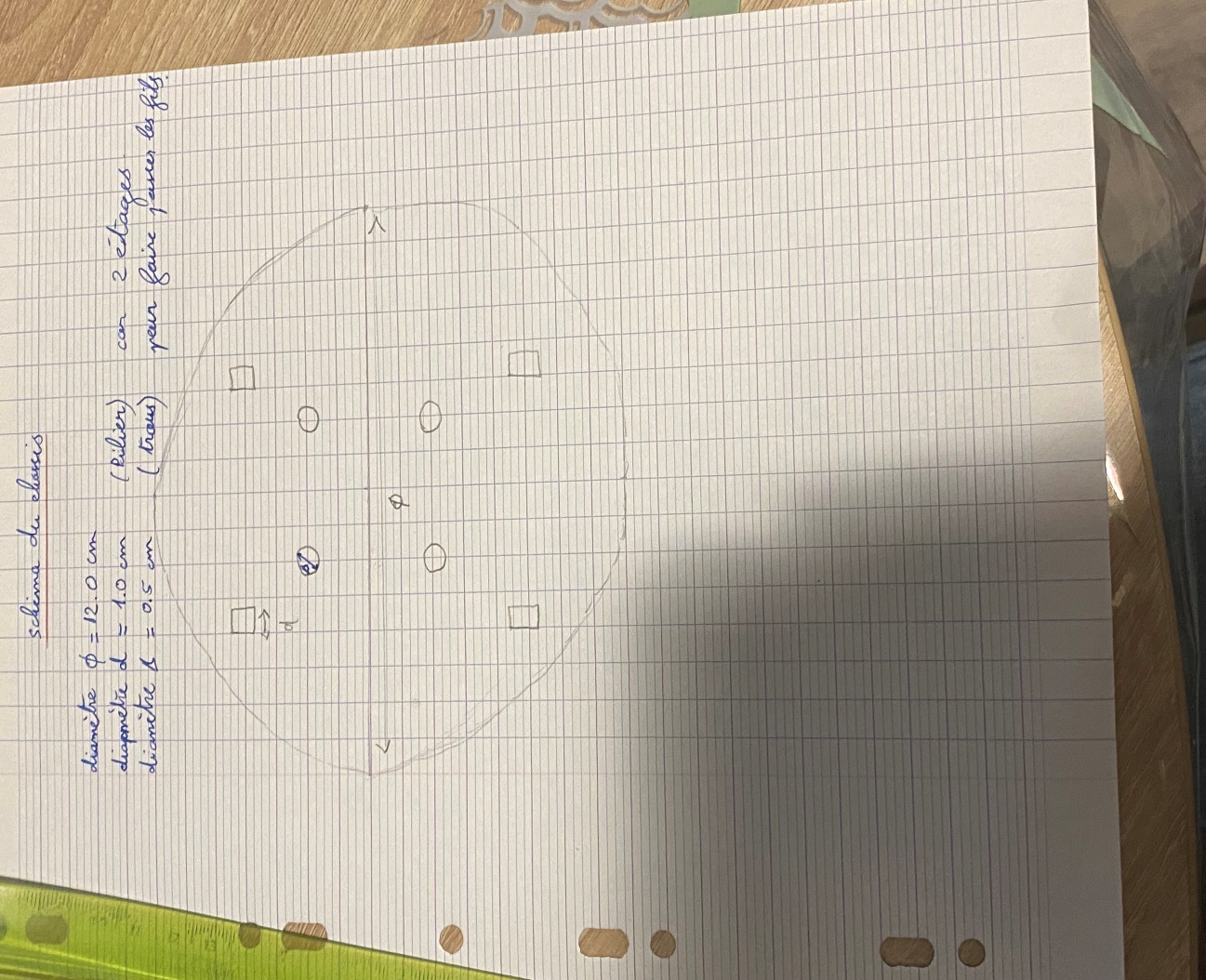
Joachim Deschodt

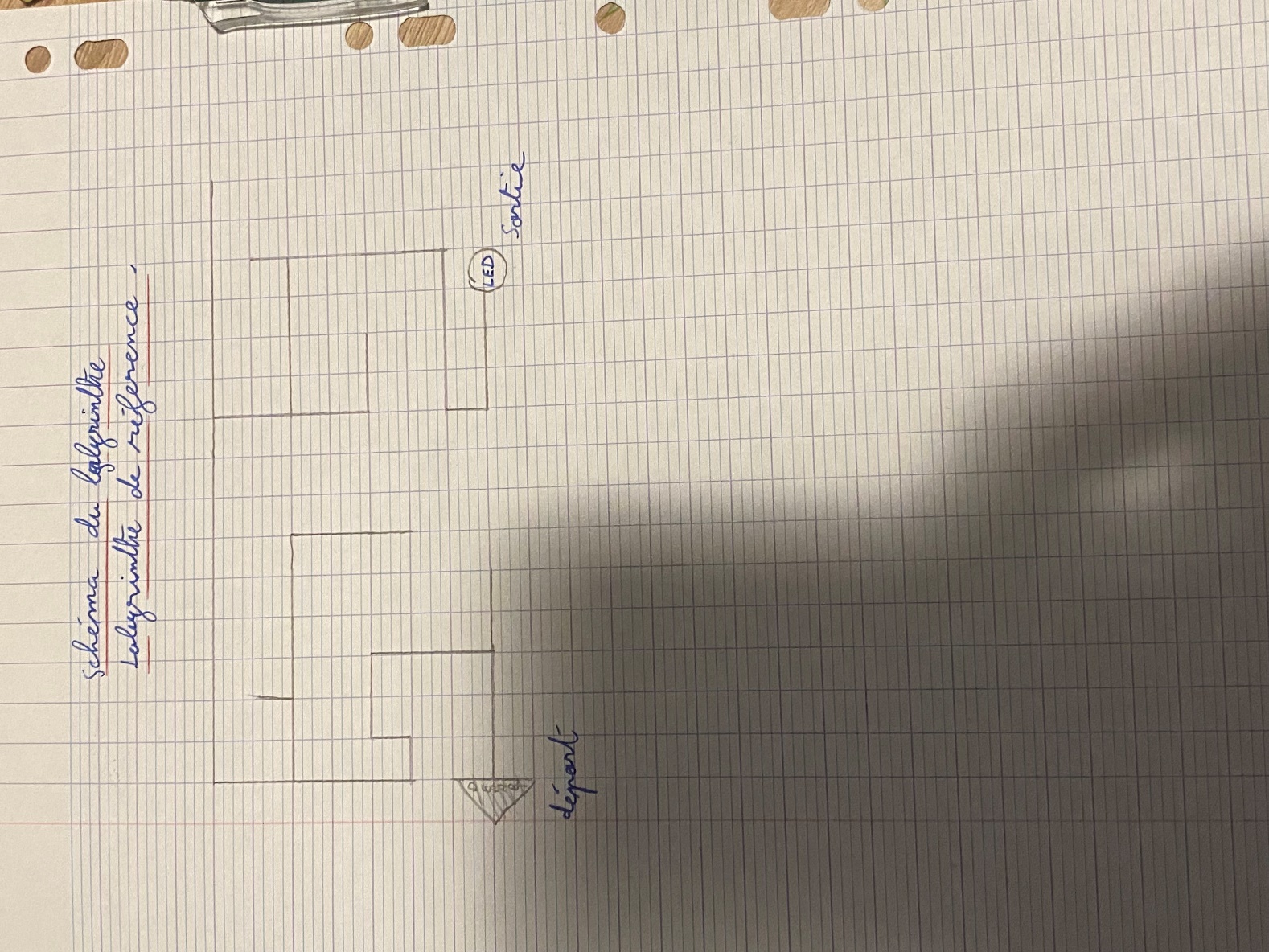
**Rapport de Séance 1 :**

* Récupération des pièces : 2 moteurs, Carte Arduino uno, L298N, Alimentation piles, 2 grandes roues + roue folle.

tâches effectuées :

* recherche et développement du projet
* maquette au brouillon du labyrinthe constituée de lignes noires(labyrinthe de référence)
* construction de la voiture en attente du chassis personalisé (branchement des fils Moteurs avec composant L298N)
* dessin de notre futur chassis personalisé avec les dimensions millimétrés
* code Arduino afin de vérifier que les moteurs fonctionnent

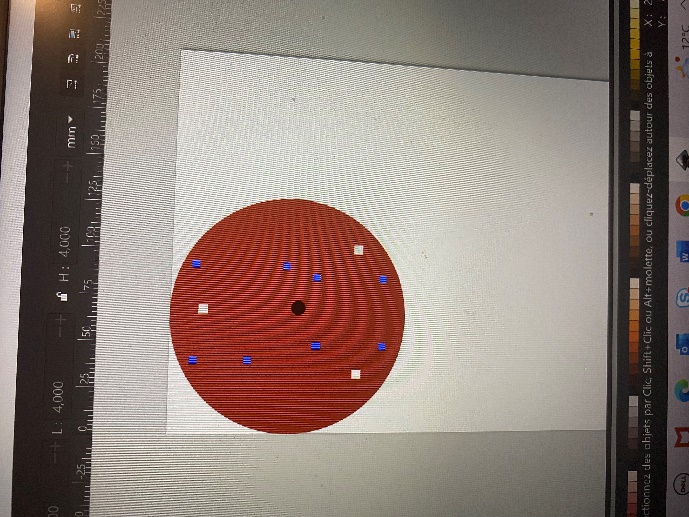




**Rapport de Séance 2 :**

Tâches effectués :

* Modélisation du chassis sur Inkscape afin de pouvoir faire un découpage au laser au Fablab (voir photo 1)
* On s’est inspiré du modèle à 2 étages d’un projet réalisé antérieurement. (voir photo 2)
* Changement des câbles associés au moteur 1 suite à un léger problème technique.
* Fonctionnement des 2 moteurs avec la nouvelle configuration ( voir photo 3).



(Photo 1)

Une image contenant outil

Description générée automatiquement

(photo 2)

Une image contenant texte

Description générée automatiquement

(photo 3)

**Rapport de Séance 3 :**

Tâches effectuées :

* Amélioration des détails de dimensions de la maquette sur InkScape pour découpage laser voir (photo 1)
* (avec mon binôme) découpe laser de la maquette (chassis), premier échec avec du contreplaqué,(voir vidéo 1) on essaye avec le plexiglas, essai réussi, (voir vidéo 2,3,4).
* Fabrication de la voiture, en collant les moteurs, les roues avec le pistolet à colle.
* On a cherché des vis et écrous (boulons) M3 20mm compatibles avec la carte et les trous sur le plexiglas sans succès. On a trouvé 3,4 vis de dépannage pour poursuivre notre projet.
* Problème de fabrication on a du tout démonter pour perforer un nouveau trou afin d’installer le capteur infrarouge central, passage éclair à la découpeuse laser puis remontage.(voir photo 2)
* Souder les fils de l’alimentation et ceux des capteurs afin d’optimiser la place des fils.
* Test de la voiture pour vérifier qu’il n’y a pas de court-circuit et que les moteurs fonctionnent ainsi que les capteurs.
* Résultats : en absence de lignes noires on voit que tout est bien monté (voir vidéo 5)

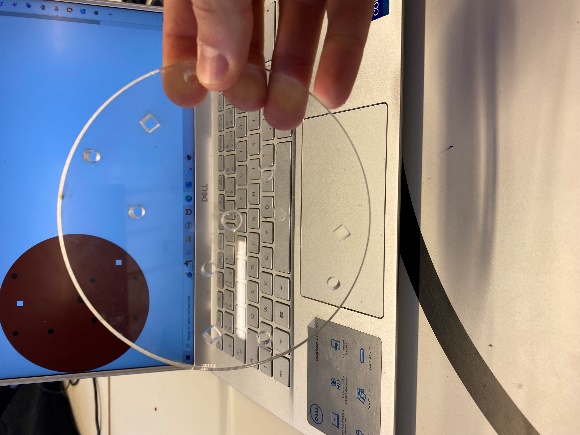


Photo 1

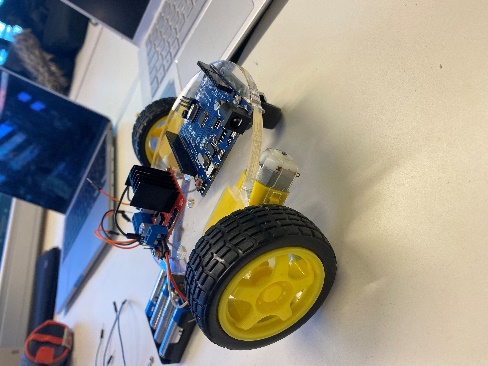


Photo 2