

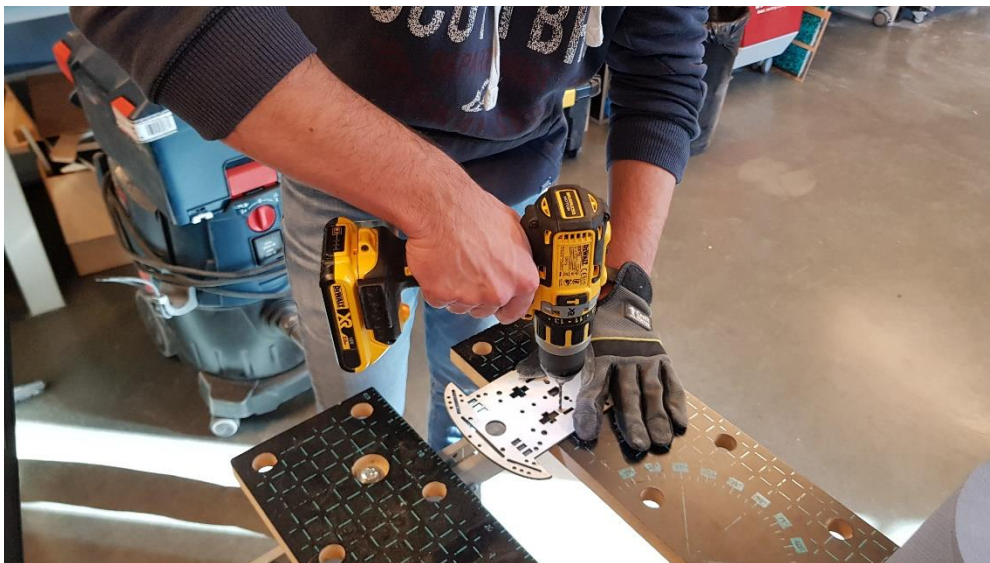
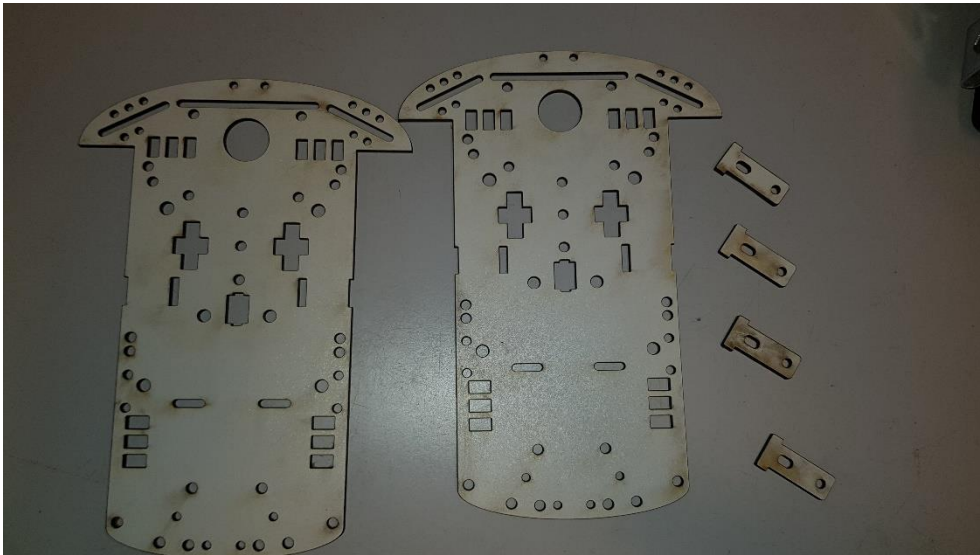
Rapport de séance n°2 (16/12/21)

Objectif de la séance

Durant cette séance j'avais pour objectif de finir la maquette du projet.

Réalisation du support pour la maquette

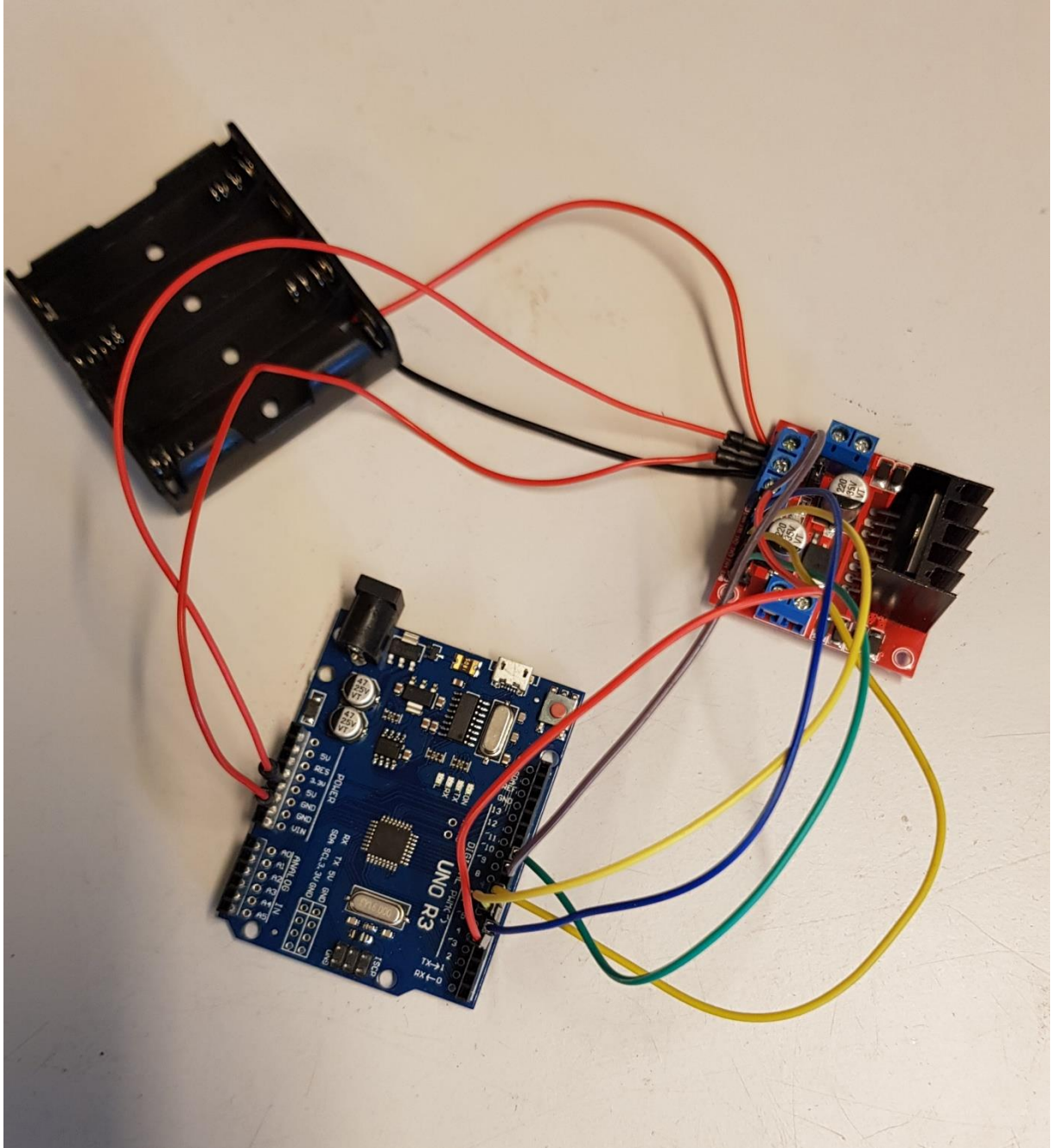
J'ai finalement opté pour l'utilisation du plan que proposait thingiverse. Cela me permettra de simplifier l'installation de tous les branchements, notamment grâce aux nombreux trous présent sur la plaque. J'ai donc réalisé 2 plaques de supports (1 pour maintenir tous les branchements et 1 pour pouvoir placer des objets, comme des snacks, sur le robot) et 4 supports pour les moteurs.



Malgré tous les trous présent sur les plaques j'ai du en faire d'autre pour pouvoir attacher les cartes au châssis (comme vous pouvez le voir ci-dessus).

Réalisation du branchement

En suivant les indications du cours, j'ai pu reproduire le branchement du robot suiveur de ligne déjà étudié en cours. Je me suis rendu compte durant le branchement, que des soudures étaient nécessaires pour pouvoir utiliser les moteurs et le support à pile (les fils étaient trop fins pour être utilisés).



Objectif lors de la prochaine séance

Assembler le robot et commencer la programmation du module permettant de suivre des lignes et tourner aux intersections.