

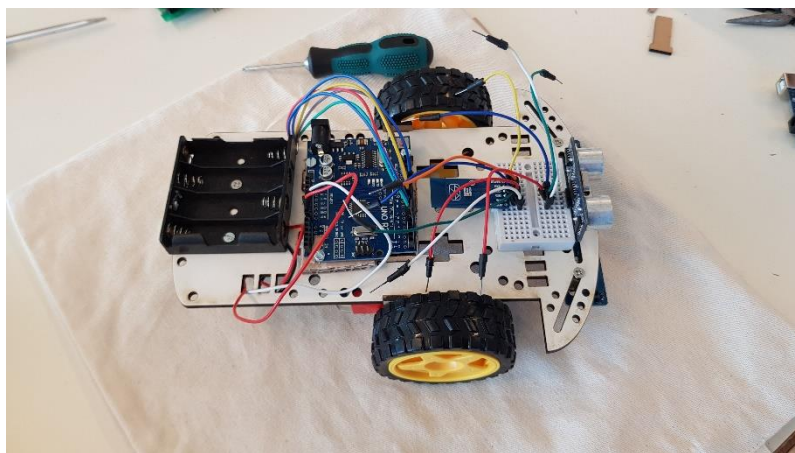
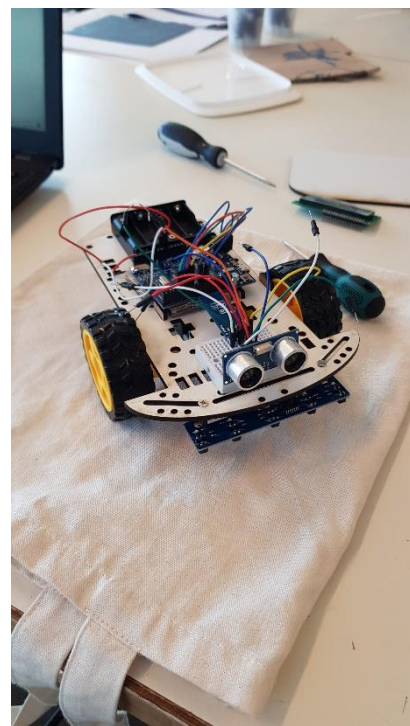
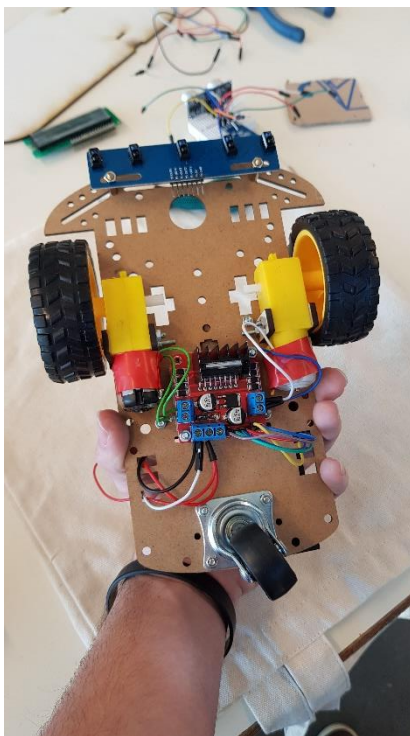
Rapport de séance n°3 (06/01/2022)

Objectif de la séance

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

Assemblage des pièces détachées

Possédant déjà le support (réaliser lors des 2 premières séances) et tous les composants électroniques, il ne restait plus qu'à les assembler pour enfin obtenir la maquette que vous pouvez voir ci-dessous.



Problèmes rencontrés

En câblant toutes les composantes électroniques je me suis rendu compte que la carte arduino uno n'avait pas assez de ports disponibles (19 ports) pour pouvoir tout connecter (23 câbles en tout). Il fallait impérativement trouver une solution à ce problème si je voulais que le robot possède toutes les caractéristiques voulu initialement.

Solutions

Je dois donc utiliser une carte mega pour pouvoir tout utiliser en même temps (la carte mega possède plus de 50 ports). Cependant la carte mega prend beaucoup plus de place. J'ai donc du réagencer le placement de toutes mes composantes. Vous trouverez ci-dessous la version finale obtenue.

