

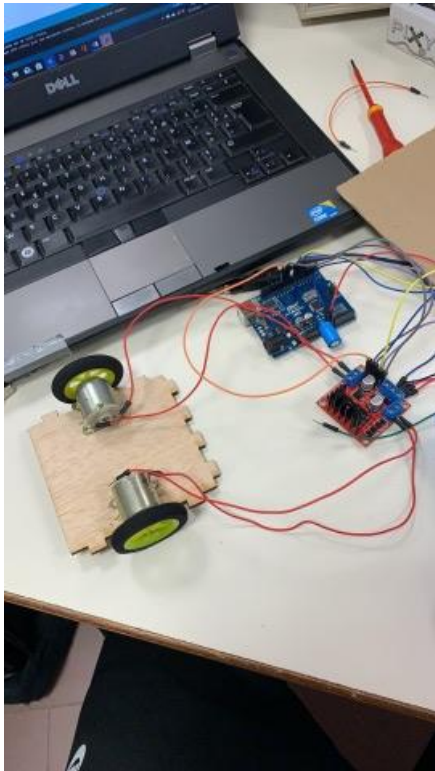
Compte rendu séance 2 – 16 Décembre – Florian JAOUEN

Durant cette séance j'ai repris le montage effectué a la séance précédente et il ne marchait plus...

J'ai donc comparé à celui d'un modèle de voiture utilisé en cours et il était identique, à la différence près que celui de la voiture marchait et pas le mien.

J'ai d'abord testé l'intégralité des câbles que j'utilisais avec le voltmètre, or il marchait tous correctement donc le problème venait d'ailleurs. J'ai alors rajouté un condensateur sur le 5V et le GND de ma carte Arduino et tout a fonctionné parfaitement.

Dans un second temps je me suis lancé dans la construction de la maquette du robot. J'ai donc d'abord greffé les moteurs sur une planche en bois que j'ai trouvé dans un placard, par la suite j'ai tenté de faire avancer la maquette mais ça n'a pas marché. J'ai alors réalisé que les moteurs n'avaient pas un couple assez élevé pour faire bouger le tout.

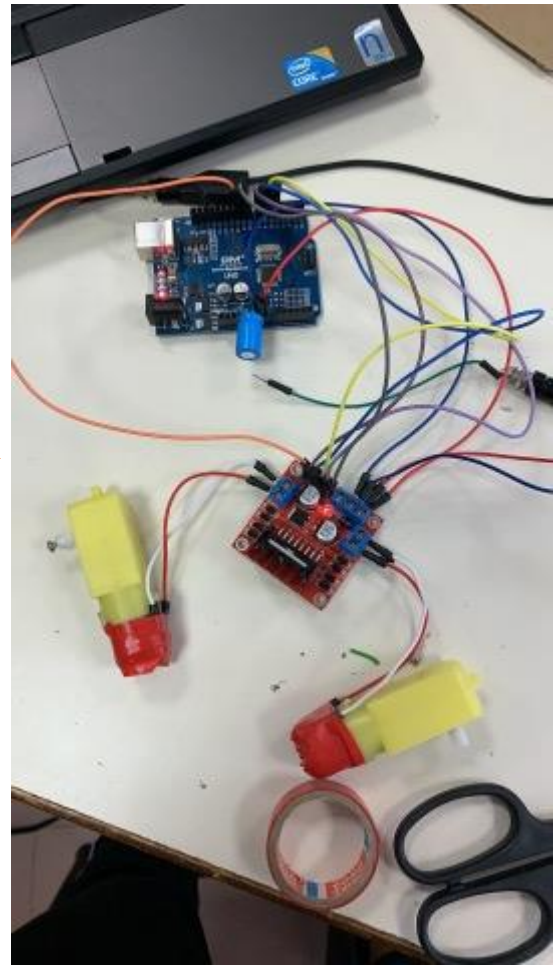


J'ai donc testé une bonne dizaine de moteurs différents avant de trouver les moteurs parfaits pour notre robot.

Il s'agit de petit moteurs CC 5V avec un système réducteur intégré.

Ainsi il possède une vitesse de déplacement faible et un couple élevé, ce qui est parfait pour se déplacer dans un labyrinthe.

J'ai donc souder des cables aux bornes de ces moteurs et je les ai intégré au montage.



La séance s'est alors achevée sur la finition du montage propre au déplacement du robot.