

Rapport n°4

Résolution de précédent problème :

Lors de la séance précédente, certains servomoteurs avaient une côte différente. Je les ai donc remplacés par des servomoteurs ayant les bonnes côtes.

Découverte d'un nouveau problème :

En plus des côtes, les handles (patte blanche) de certain servomoteur était différents.

Démonstration en image :



Figure 1: handle différent



Figure 2: handle de référence

Contrairement au servomoteur, il n'y a pas de handle qui corresponde à mes mesures dans le stock.

Pour essayer de palier ça, j'ai d'imprimer un modèle du handle en PETG. Malheureusement, l'impression n'est pas assez précise. (Figure 3)



Figure 3: Handle en PETG



Figure 4: Handle en résine

Donc on recommence l'impression mais en résine cette fois-ci.

Dans le cas où la résine est trop couteuse ou trop cassante, il est encore possible de concevoir une nouvelle version du quadrupède sans utiliser des handles.

Finalisation de la PCB :

- Connection des headers de signal des servomoteurs aux pins D2 à D10. (*Figure 6*)
- Ajout de headers pour connecter le module Bluetooth HC-06 et du capteur de distance laser. (*Figure 5*)
- Changement des pins pour la carte Arduino nano car à la suite d'une erreur de coupe il manquait un pin nécessaire à l'ajout des modules.

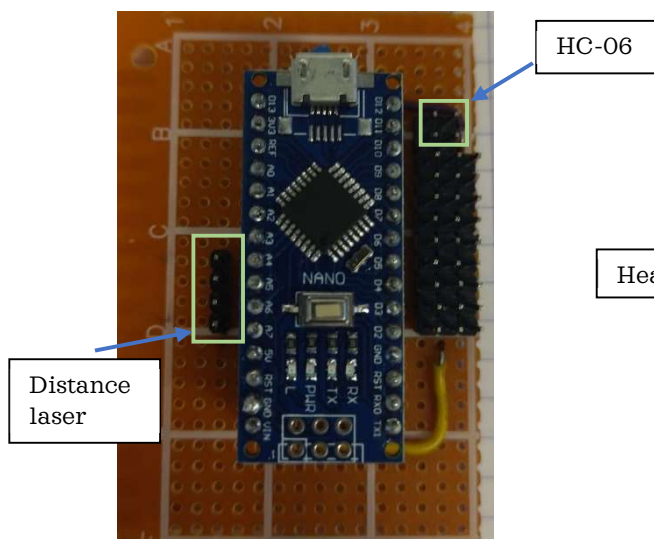


Figure 5: PCB vue du dessus

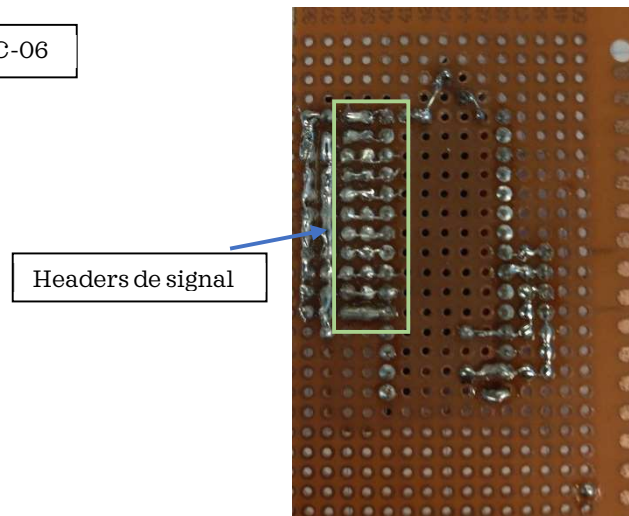


Figure 6: Vue de dessous