

# COMPTE RENDU

## SÉANCE 8

Bourry Amir PeiP2 G1

Date : 28/02/2022

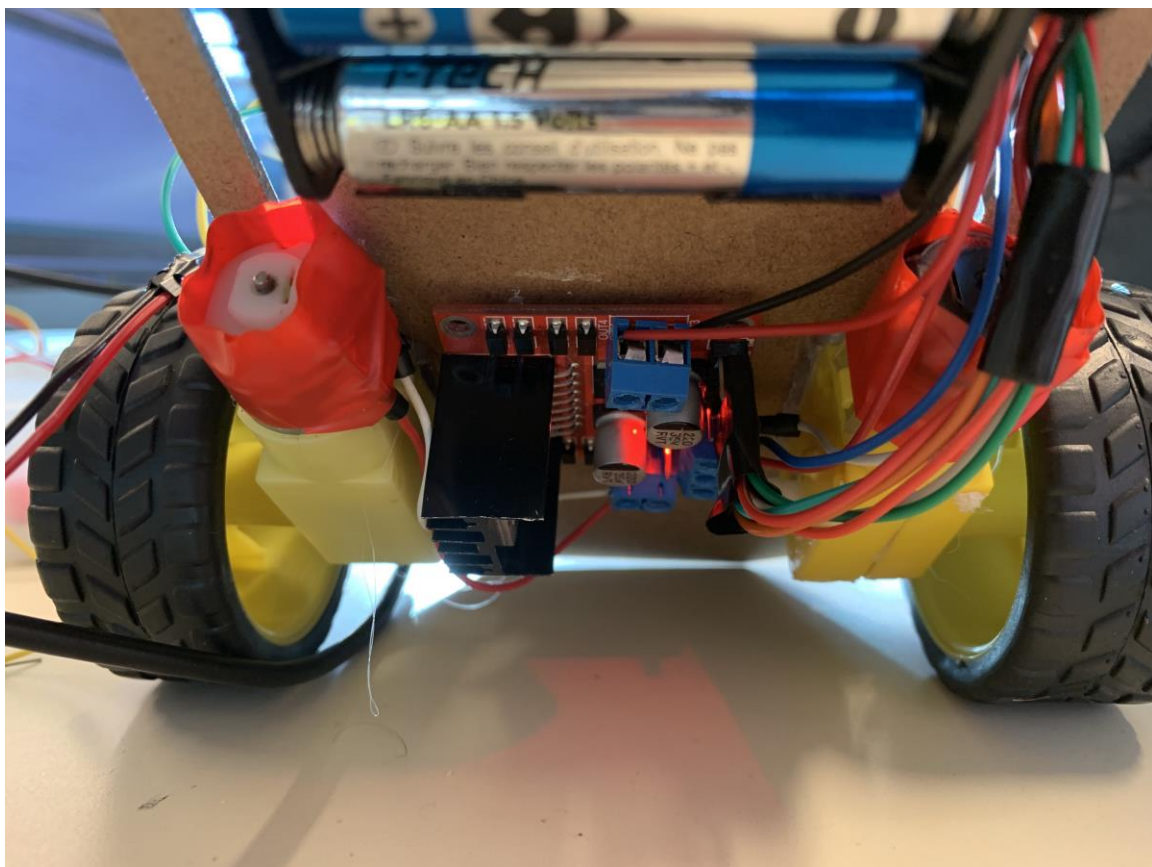
Heure : 15h à 18h

### Assemblage du Rover :

Dans cette séance, nous avons assemblé le Rover de façon définitive ! Grâce à cela, notre Rover a désormais sa forme finale et il ne reste plus qu'à finaliser le code et nous allons pouvoir l'utiliser !

### Emplacement de la pièce de gestion des moteurs :

Nous avons placé la pièce de gestion des moteurs sous le rover afin d'optimiser la place libre sur le châssis. Ainsi, elle se trouve en dessous et les câbles passent par les rainures que nous avons creusé sur le châssis pour éviter qu'ils soient vu depuis l'extérieur et ainsi garder un côté esthétique au Rover.

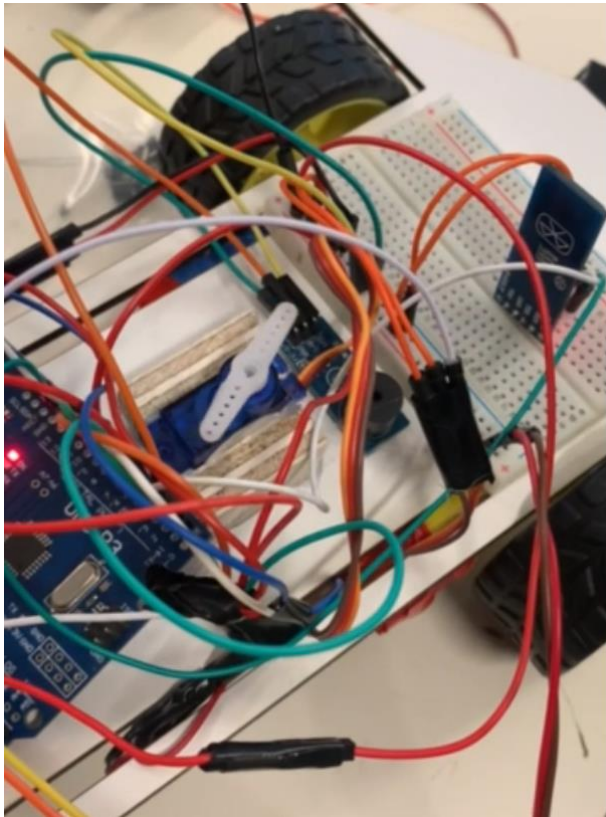


## Cable management dans le Rover :

Les câbles risquaient de se retrouver bloquer dans le Servo moteur et ainsi l'empêcher de fonctionner

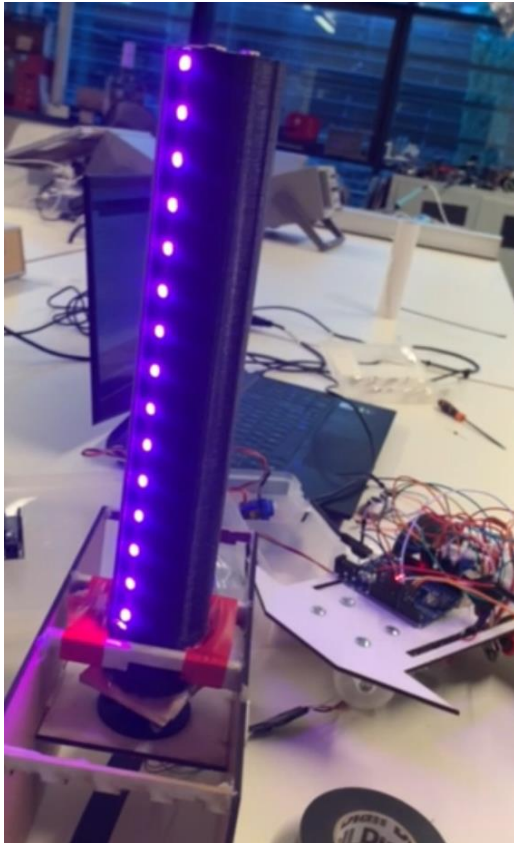
Correctement, l'hélice pourrait en effet se bloquer dans les

Câbles si ceux-ci ne sont pas disposés correctement. Pour pallier à ce problème, nous avons fixé nos câbles en utilisant du scotch noir pour éviter qu'ils soient volants.



## Disposition double du Rover

Nous avons donc séparé le Rover en deux parties qui se superposent. Comme on peut le voir sur la capture d'écran, le châssis accueille tous les câbles tandis que la barre led se pose par-dessus, la barre est ensuite collée à l'hélice de notre servo moteur pour lui assurer sa rotation pendant que fonctionne le Rover.



Nous avons donc à faire les commandes bluetooth et automatique du Rover, terminer la fixation de la barre LED au servo moteur et faire le côté esthétique pour avoir un rendu convenable. Nous finirons tout cela durant cette semaine. Nous y sommes presque !

Fait à Valbonne, le 01/03/2022.

Bourry Amir, PeiP2 G1.

UVdR.