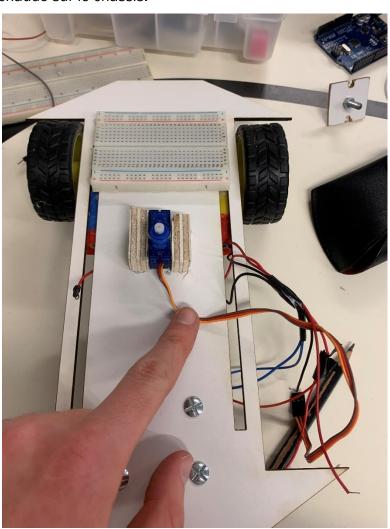
# **COMPTE RENDU**SEANCE 7

Bourry Amir PeiP2 G1

Date: 21/02/2022 Heure: 15h à 18h

#### Comité

Le servo moteur à rotation continu avait un soucis, il était moins lourd que le tube qu'il faisait tourner, dans ces conditions là, c'est lui qui tournait et non la barre de LEDs, nous avons donc du le fixer en sciant des petites cales en bois qui sont collées à la colle chaude sur le châssis.

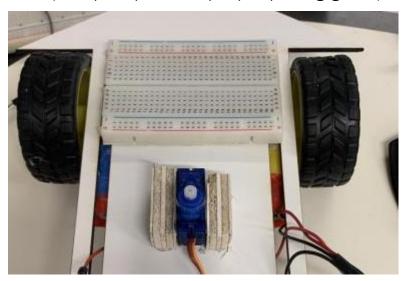


#### Test des codes

Nous avons du tester tous nos codes avant de passer à la phase finale. Nous avons régler notamment les sons de notre alarme, les lumières ont aussi été accélérés. Nous avons tester l'ensemble du bon fonctionnement des codes afin d'être sûr que tout marche correctement avant de monter le rover, ainsi, nous avons passé une très grande partie de la séance devant l'écran à tout calibrer et configurer.

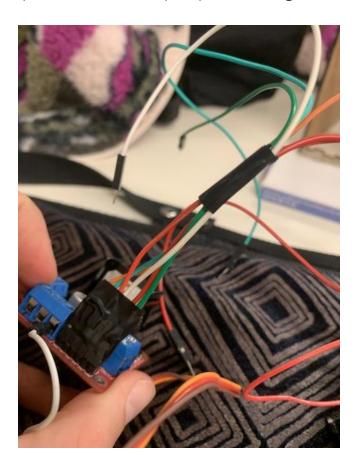
### Fixation de la plaque de circuits

Nous avons mal mesuré la place disponible sur le châssis et avons donc du opter pour une plaque de circuits à taille réduite, ainsi, nos câbles seront plus serrés les uns les autres, néanmoins, cela va nous permettre d'obtenir un gain de place et de poids sur le Rover (bien que le poids soit quelques peu négligeable).



## Câble management

Nous avons réordonné nos câbles en utilisant du scotch isolant afin d'éviter tout soucis, ainsi, nos câbles se rejoignent en certains points clés pour éviter que ceux-ci ne s'emmêlent, qui est une des causes principales de la dégradation des câbles.



Fait à Valbonne, le 22/02/2022. Bourry Amir, PeiP2 G1. UVdR.