

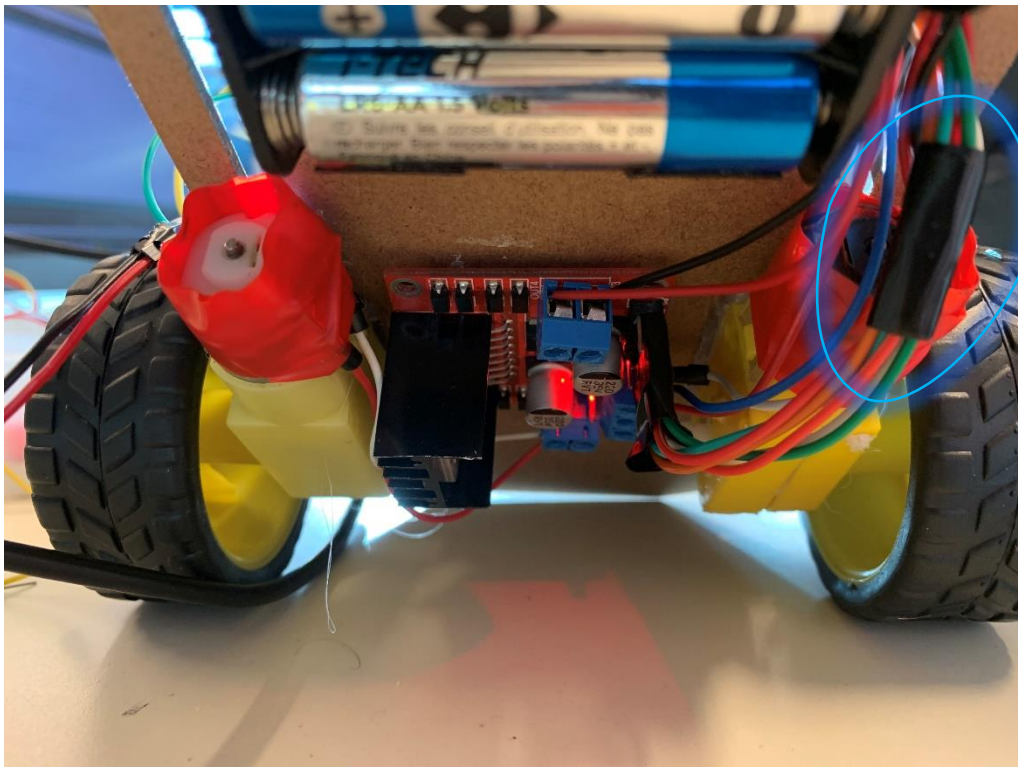
Compte rendu du 28/02/2022 :

Travail effectué :

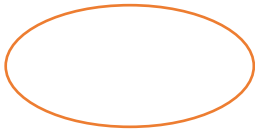
Disclaimer : n'étant pas avec le rover, je n'ai pu faire mon compte rendu (ainsi qu'Amir) qu'avec les photos prises lors de la séance, je vous prie de m'excuser pour le manque d'illustration notamment une de la fin de notre avancée. Celle-ci seront présentes dans notre rendu final.

Lors de cette dernière séance de TP, Amir et moi avons finalisé l'assemblage. Alors qu'Amir travaillait sur le circuit, j'ai travaillé sur les fixation et l'optimisation des placements pour que les nombreux branchements ne gênent pas les rotations du servo moteur.

Fixation carte moteur : Pour commencer on a câblé la carte reliée au moteur, je dis on car le placement des fils et visser les fermoirs sur les câbles c'est fait en équipe. Une fois tous les fils dans leurs emplacements, j'ai pu fixer la carte sous le châssis pour laisser un maximum de place sur le dessus et être plus proche des moteurs (certains fils sortant des moteurs étaient assez courts et donc étaient une contrainte à prendre en compte lors du placement de la carte). La fixation de cette carte a été faite à la colle chaude.



Fixation buzzer : Une fixation classique à la colle du buzzer, placé entre le servo moteur et la planche de branchement pour ne prendre le moins de place possible et pour que le son provienne de l'intérieur du rover.

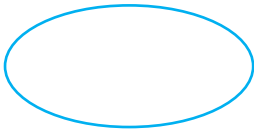


Fixation Arduino : La pièce la plus importante, l'Arduino. Celle-ci a été fixée, toujours à la colle, juste après le servo moteur. Mais a demandé de nombreux branchements et tests avant placement : avant de la fixer définitivement nous avons dû vérifier que les branchements et l'implémentation du code étaient fonctionnels, les roues, le servo moteur et les leds sont fonctionnels et marchent aussi sur piles *****VIDEOS sur le Github*****.

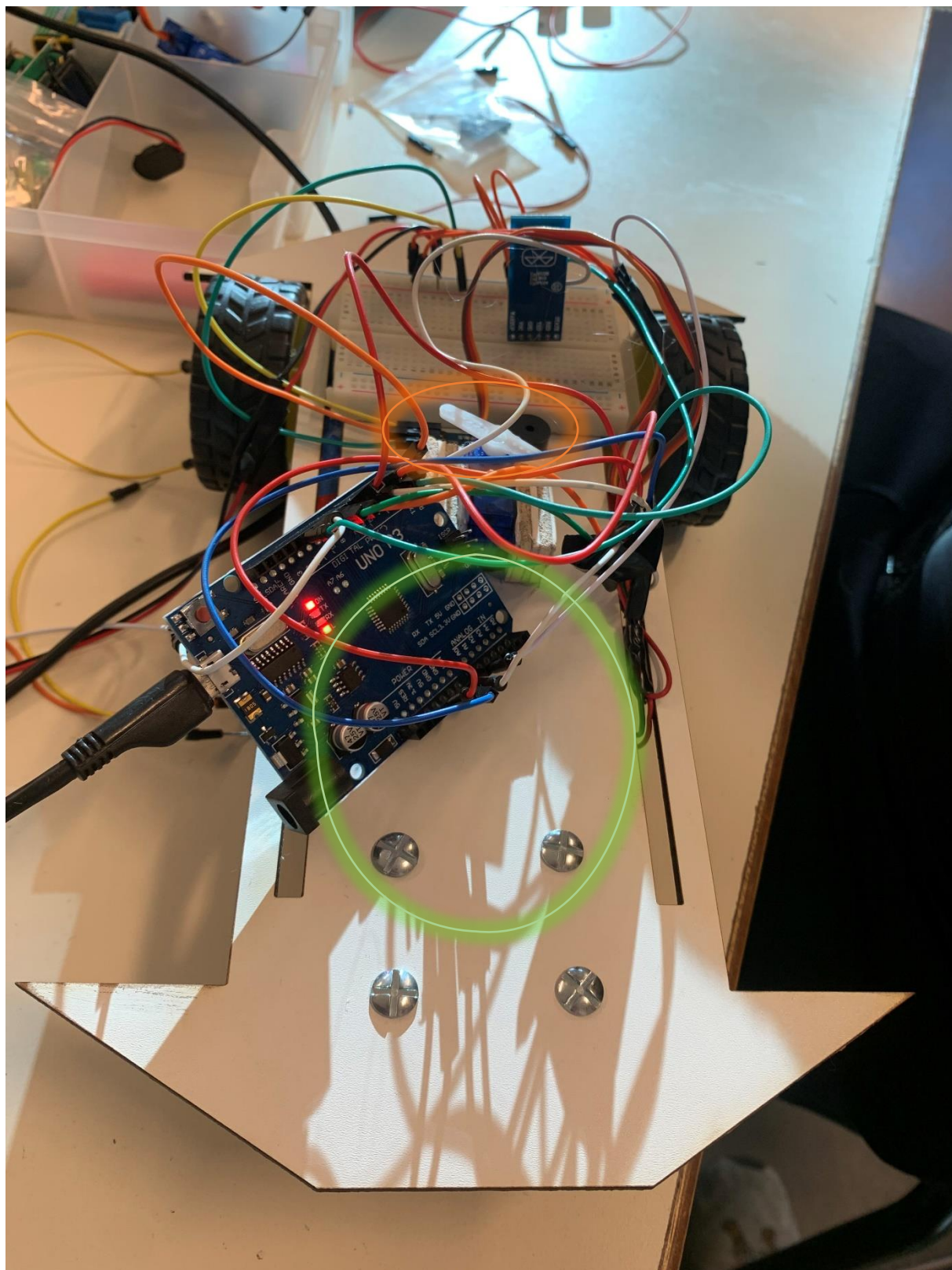


Emplacement de l'Arduino une fois collé.

Fixation des fils : Une fois chaque branchement « validés », je l'ai bloqué à l'aide de scotch isolant pour éviter tous faux contacts, débranchements et pour dégager au maximum l'accès aux futures zones de travail.



Exemple d'isolation de fils.



Problème rencontré :

Bien que nous nous sommes proche de conclure, nous avons fait face à un problème de fixation qui est encore en réflexion. Nous n'arrivons pas à fixer le servo moteur et le tube led pour transmettre la rotation. J'ai essayé plusieurs fois de les coller entre eux mais la colle étant élastique ne permet pas une rotation sans se mettre en grosse tension et donc finir par céder. Nous réglerons donc ce problème lors de cette semaine.