

# COMPTE RENDU

## SEANCE DU 07/02

Date : 07/02/2022

Heure : 15h-18h

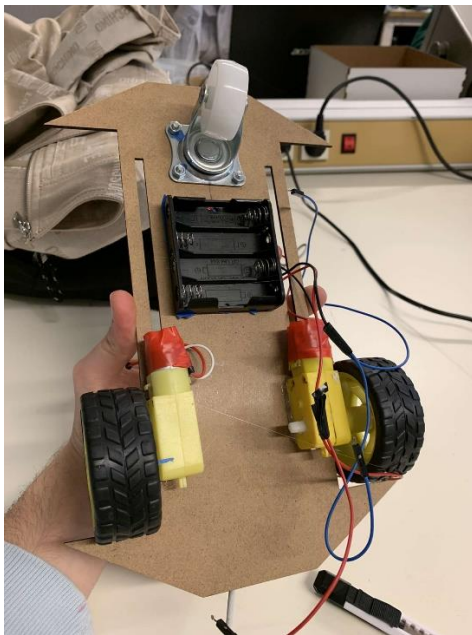
BOURRY Amir PeiP2 G1

### Objectifs : Assembler les pièces du rover

Nous souhaitons assembler toutes les pièces du Rover afin de préparer la fixation des détecteurs de distance pour finaliser le Rover.

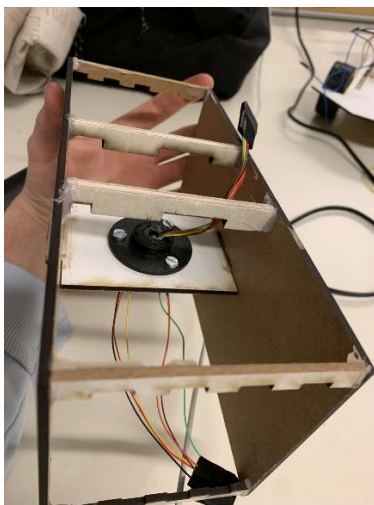
### Fixation des moteurs

Nous avons fixé les moteurs en utilisant de la colle chaude. Ceux-ci ont été positionnés à l'arrière du Rover dans une position permettant d'utiliser la forme du châssis que nous avons taillé au FabLab. Les moteurs sont donc fixés sur le châssis et supporte les roues. A l'avant on trouve une roue directionnelle permettant au rover de tourner à droit ou à gauche en activant un moteur en particulier plus que l'autre. Au centre se trouve le socle des piles qui apportent de l'énergie électrique aux moteurs.



## Fixation du collecteur tournant

Le collecteur tournant (pièce qui permet de faire passer les fils en rotation) a été visé à une petite plaque en bois dont les rainures sont équipées d'un dépassement de bois permettant de les fixer aux plaques sur les côtés du Rover. La plaque sur laquelle est visé le collecteur tournant a un trou au milieu de même rayon que le collecteur pour permettre d'assurer la rotation à l'intérieur.



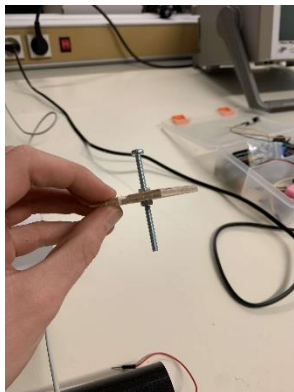
## Fixation de la barre à UV (Led)

La barre à UV (faite par imprimante 3D) a été fixée au pistolet à colle sur le support accroché au collecteur tournant. Ce support sera détaillé dans le point suivant.



### **Support pour la liaison collecteur-barre LED**

Ce support dispose de deux vis (l'une pour la barre LED et l'autre pour le collecteur tournant) . La barre LED est fixée sur une des faces de la petite plaque de support tandis que l'une des vis rentre dans le collecteur tournant pour transmettre l'énergie de rotation du servomoteur, transmise par le collecteur tournant au support de la barre LED.

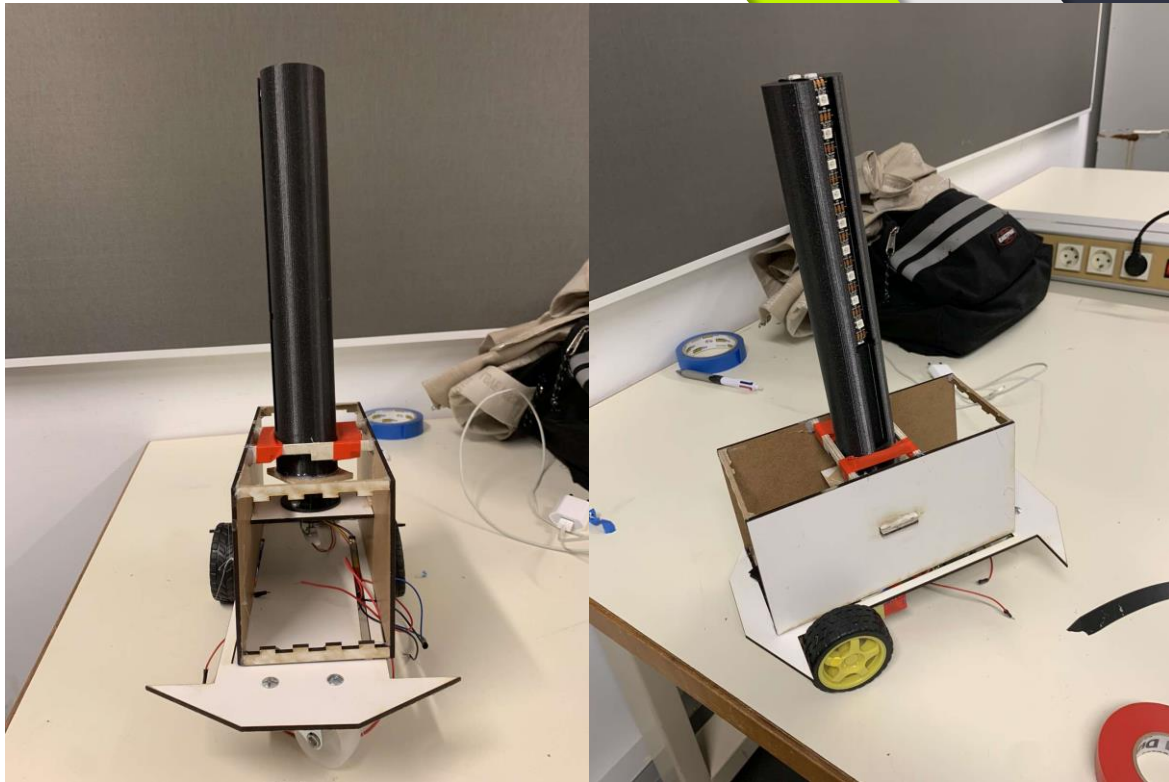


### **Liaison servo moteur – collecteur tournant**

Cette liaison se fait via une vis collée par un pistolet à colle d'une part dans le collecteur tournant et d'autre part fixée à une hélice accrochée au servo-moteur.



**Rendu provisoire du montage**



BOURRY Amir, PeiP2, Groupe 1