

Séance 6 du 14/02/2020

Le but pour cette séance est de finir le module Bluetooth et commencer à rassembler notre maquette.

Pour cela Marley travaillait sur le module Bluetooth et je l'ai aidé à définir la vitesse de rotation à laquelle on veut que la caméra tourne choisissant une vitesse qui varie entre 80 et 105. Et je l'ai ensuite aidé à fixer les directions de rotation du moteur.



De mon côté j'ai vérifié le sens de rotation de chaque moteur pour savoir comment les placer sur notre maquette, de quel côté les fixer sur nos pièces en L.

J'ai ensuite remplacé l'adaptateur ac/dc par une alimentation par piles et j'ai dû d'abord réparer les fils d'alimentation de ce dernier en soudant.

Il nous reste plus qu'à monter notre maquette et de placer tous les composants dessus.

Pour cela nous avons commencé par fixer les servomoteurs sur nos pièces en L.