

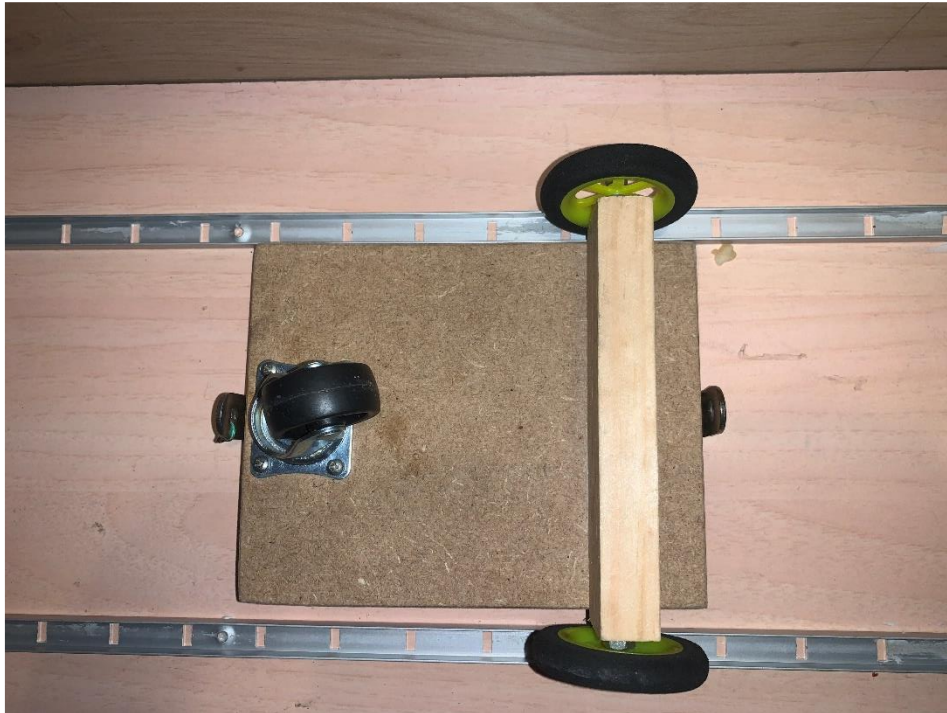
## Rapport de séance n°6 (10/02)

### ✓ Système de déplacement du bol : plateforme

J'ai été confronté à plusieurs problèmes dont un a été celui de la plateforme, là où sera poser le bol. En effet, il y'avait trop de jeu au niveau des fixations des roues car le bois s'effritait et donc les vis qui fixaient les roues n'étaient pas stables. J'ai donc changé cette partie de la plateforme avant d'y fixer de nouveau les roues et le tour était joué. Cela nous a quand même pris un certain temps dû à notre manque de dextérité avec les outils utilisés.

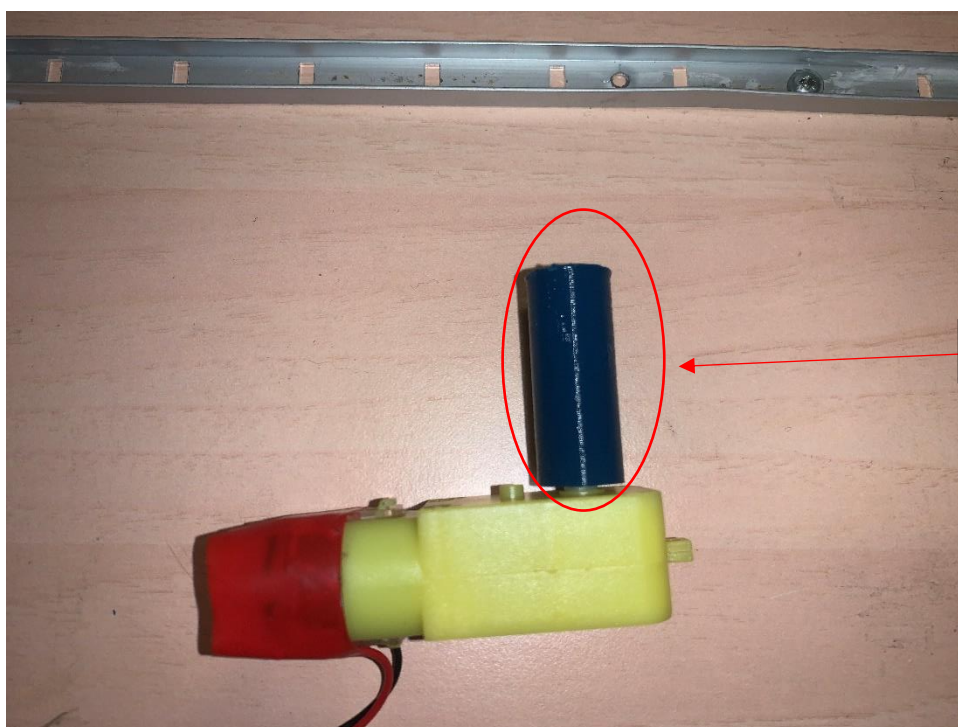
J'ai ensuite, toujours avec l'aide de mon binôme, fixé deux crochets sur la partie avant et arrière de la plateforme pour pouvoir y attacher les fils tracteurs. Après toutes les modifications, voici comment est la plateforme :



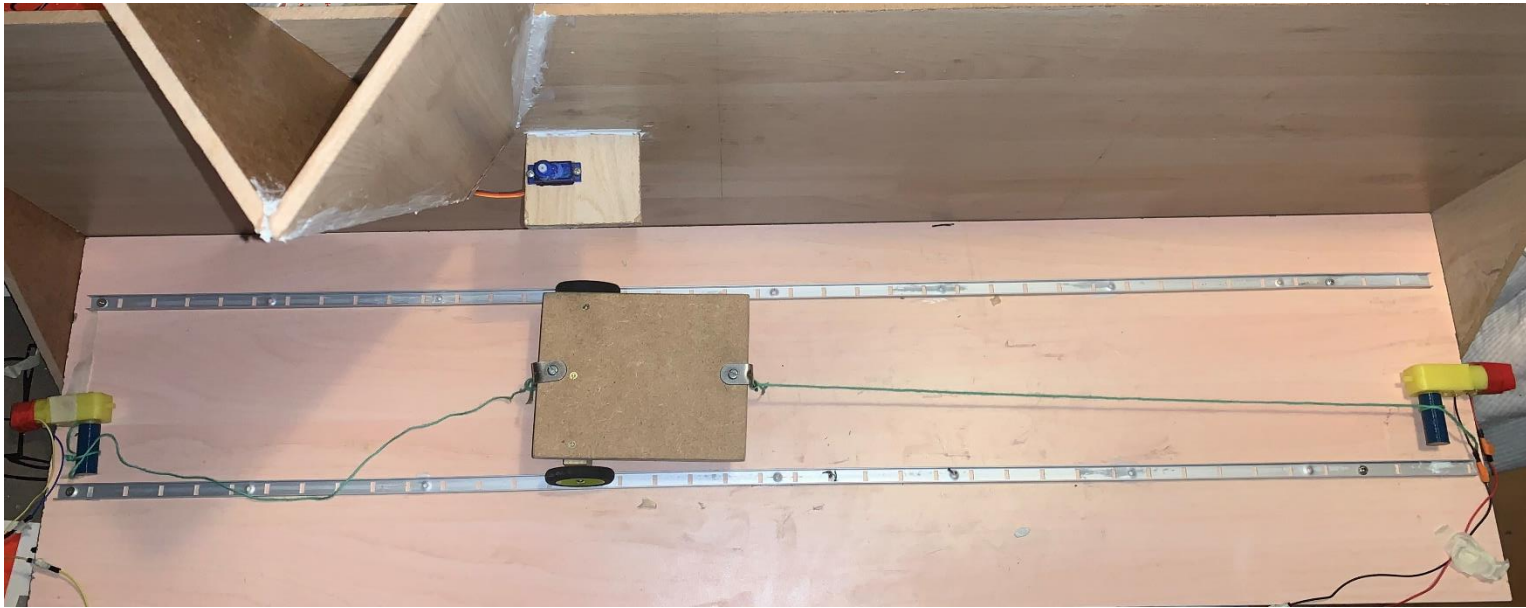


✓ Système de déplacement du bol : fils tracteurs et rails

Après avoir placé les moteurs CC de par et d'autre de la structure et y avoir fixé les embouts imprimés en 3D (voir photo ci-dessous), j'ai relié la partie avant et arrière de la plateforme respectivement aux moteurs droit et gauche avec des cordes.



Embout imprimé en 3D



Afin d'assurer une trajectoire rectiligne de la plateforme, des rails ont aussi été ajoutés. Le problème est qu'ils ne sont pas assez haut et donc la plateforme a tendance à sortir des rails et à partir dans tous les sens. Il faudra donc changer les rails pour en prendre des plus hauts.

Voici un lien qui vous dirigera vers le test du système de déplacement :

<https://youtu.be/-NrKbBv8nmA>

Ci-dessous le code qui est utilisé dans la vidéo :

```
int ENA = 5;
int IN1 = 6;
int IN2 = 7;

int IN3 = 8;
int IN4 = 9;
int ENB = 10;

void setup() {
  pinMode(IN1, OUTPUT);
  pinMode(IN2, OUTPUT);
  pinMode(ENA, OUTPUT);

  pinMode(ENB, OUTPUT);
  pinMode(IN3, OUTPUT);
  pinMode(IN4, OUTPUT);

  analogWrite(ENA, 0);
  analogWrite(ENB, 0);

  delay(5000);

  digitalWrite(IN1, HIGH);
  digitalWrite(IN2, LOW);
  digitalWrite(IN3, HIGH);
  digitalWrite(IN4, LOW);
  delay(500);

  analogWrite(ENA, 200);
  analogWrite(ENB, 200);
```

Objectif de la séance : synchronisation système de versement/bol + fixation de tous les composants + commencer la transmission/réception d'informations avec smartphone par Bluetooth (si le temps le permet)→ **RETARD**

Objectif de la prochaine séance : rattraper tout le retard.