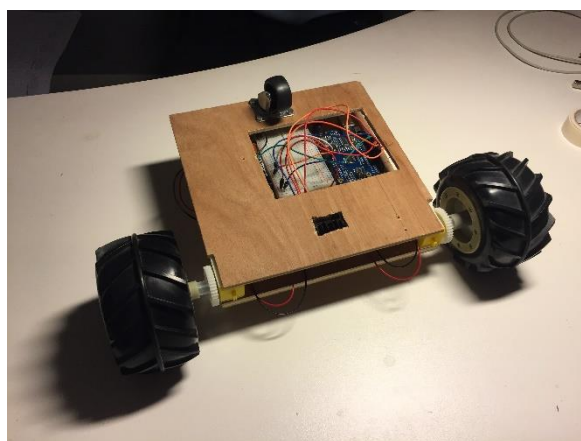
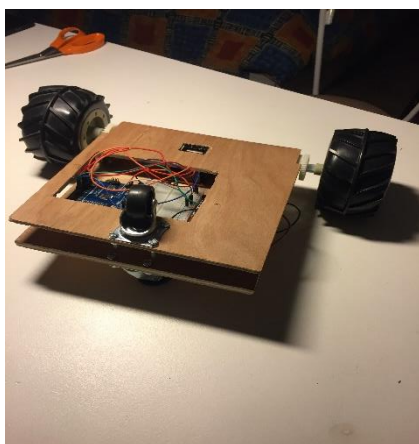


## RAPPORT DE SEANCE DU 6/01/20

Afin de résumer la poursuite de notre projet pendant les vacances, avec Thibault nous avons finaliser l'assemblage de notre voiture avec les 2 planches de bois, les 2 roues, les 2 roulettes et les composants. On a fixé le tout à l'aide de vis et de scotch double face, et on a fait un bloc sur la planche supérieure pour pouvoir accéder aux piles et à la carte Arduino grâce à une scie-sauteuse. On s'est vite rendu compte qu'on allait rencontrer des problèmes quant à la fixation des 2 roues : on arrive pas à les fixer totalement, nous avons essayé de mettre de la colle entre l'axe du moteur et de le trou de la roue, mais rien n'y fait la roue ne se fixe pas ; de plus aussi un problème lorsqu'on va devoir retourner notre voiture, lorsque la voiture va se retrouver en position verticale, il y a un risque que la voiture l'immobilise à la verticale à cause des 2 roulettes, donc notre voiture ne pourra donc pas se retourner. Sinon notre carte Arduino Uno est totalement opérationnel, et on a pu intégrer déjà les premiers mouvements élémentaire dans la carte (avancer, reculer, tourner à gauche et à droite), mais sans roues fixées cela va être compliquer de voir le résultat concrètement au sol, mais les axes du moteurs tournent, donc nos moteurs et notre module L298N sont bien branchés entre eux et les soudages sont fait correctement.

Un résultat de notre voiture avant la séance du 6/01/20 :



Lors de cette 3<sup>ème</sup> séance Avec Thibault on a essayé de trouver une solution pour bien fixer nos roues une bonne fois pour toute, mais en vain, on essaye toujours de trouver une solution, on a donc utiliser une autre façon de fixer les roues, à l'aide d'un modelage de plastique fondu qu'on insère dans l'axe de la roue, on laisse refroidir et on fait donc un trou pour laisser passer l'axe de la roue mais la fixation reste bancale, on va donc y remédier rapidement.

Mon travail a consisté à connecter les modules HC-05 et HC-06 entre eux : le module HC-06 en esclave et HC-05 en maître afin que le HC-05 puisse transmettre les informations au HC-06 fixé sur la voiture. J'ai à peu près réussi la connexion entre les 2 modules, pour voir si la transmission des informations entre les 2 modules s'effectuent correctement, mais je ne reçois pas de réponse sur mon moniteur série pour le module HC-05.

Le travail de Thibault lui était comprendre le fonctionnement de l'accéléromètre et a commencé à brancher l'accéléromètre à l'Arduino pour voir les résultats obtenus et les différentes variables prises en compte.

## RAPPORT DE SEANCE DU 6/01/20

