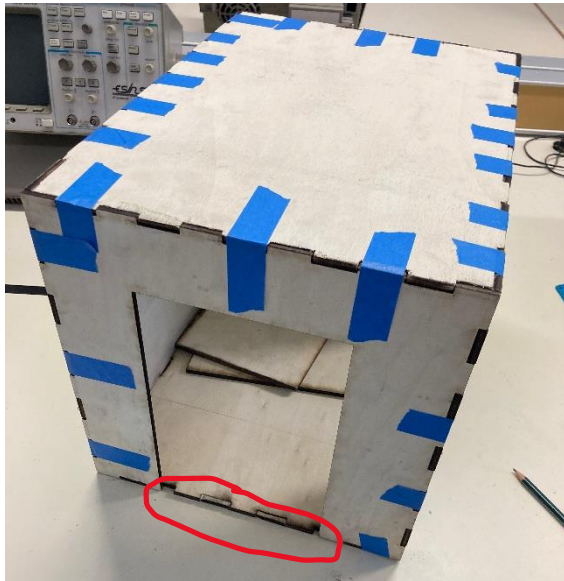


Projet Arduino: Maison connectée

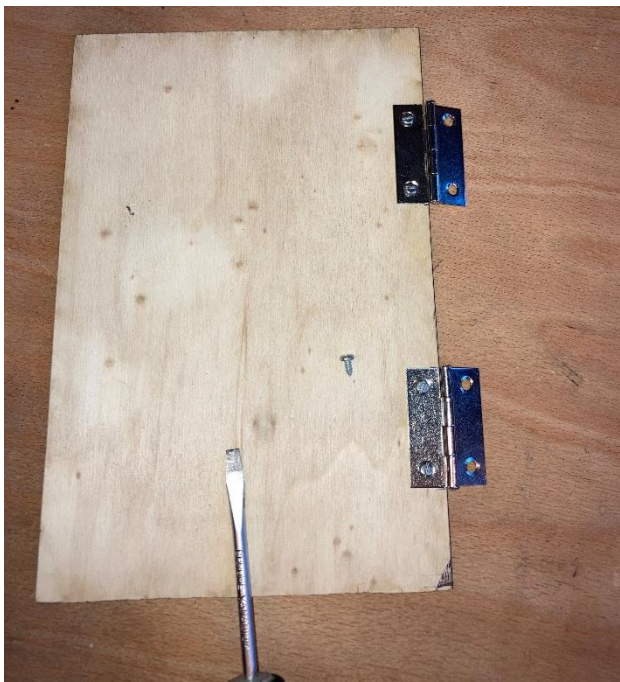
Rapport de séance n°7 (21/02/2022)

Par TORDJMAN BOLIS Thomas

Lors de cette séance, j'ai terminé de découper et coller les petits morceaux de bois manquant pour combler les encoches.



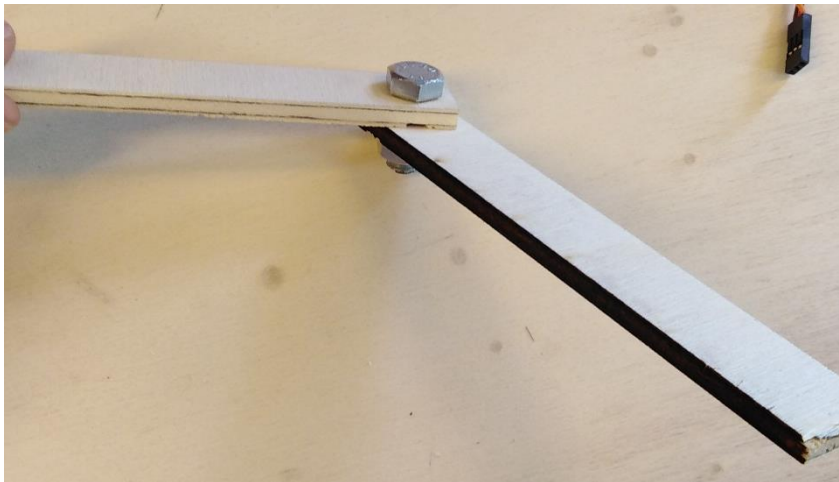
Ensuite, nous avons vissé les deux charnières sur la porte avec des petites vis qui ne transpercent pas le bois (ou très légèrement). La charnière haute est placée à la même distance du haut de la porte que la charnière basse avec le bas de la porte.



Nous avons ensuite fixé la porte avec la planche prévue à cet effet, toujours avec les mêmes vis :



Après cela, nous nous sommes occupés du « bras » articulé permettant l'ouverture de la porte, pour réaliser ce dernier, nous avons demandé à l'ingénieur de découper deux morceaux de bois de la forme voulue à la scie rotative. Nous avons ensuite percé un trou au bout des deux morceaux de bois, ces trous permettront d'effectuer une liaison pivot à l'aide d'une vis et d'un écrou insérés dedans :



La vis était trop grande donc nous l'avons coupée avec une scie à métaux.

Il restait ensuite à trouver un moyen de fixer le servo-moteur au mur perpendiculaire à la porte. Pour cela, nous avons vissé une équerre puis mis une vis avec un écrou pour bloquer le moteur.



Pour finir, nous avons trouvé un moyen pour relier le bras articulé à la porte, et c'est toujours en utilisant une équerre avec une vis et un écrou traversant le bras en son extrémité :



La semaine prochaine, il faudra trouver une solution pour fixer le bras au moteur pour relier la porte à celui-ci.