

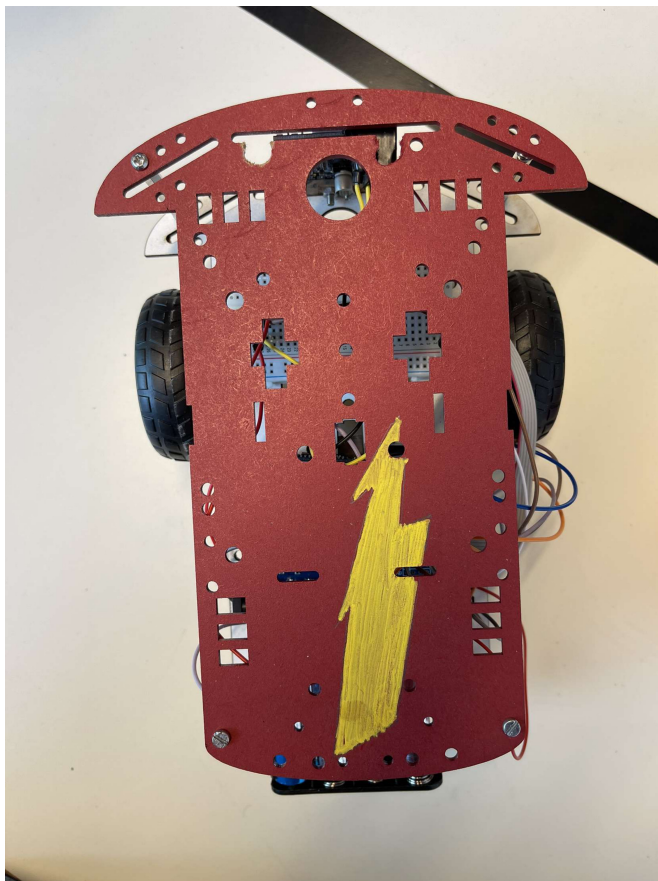
Robot suiveur

Seance n°8:

Nous sommes le 2 mars 2022.

Lors de cette séance , nous avons régler les dernier petit détails au niveau du programme du robot et ensuite nous avons chercher a optimiser ses capacités.Et durant la semaine avant cette séance je me suis occuper de la partie esthétique de la carbo2000.

Tout d'abord Lundi je me suis rendu en salle de projet avec le G1 pour terminer la partie esthétique du robot .Pour cela j'ai donc du repeindre la structure en rouge et ensuite j'ai dessiner l'éclair emblématique de Cars en jaune grâce a un feutre peinture . Voici le résultat :



En ce qui concerne l'optimisation réaliser l'ors de la séance:

Notre Robot suivait donc plutôt bien notre objet, mais certains de ses mouvement manque de précisions. Nous avons donc réaliser plusieurs tests afin de détecter la source du problème. Après de nombreux testes ,nous avons

remarqué pas mal de petit détails qui ensemble provoquée ce manque de précisions:

- Le décalage de puissances des moteurs
- les fils conducteur de notre rallonge made by Masson commençait a se détacher de l'embout.
- La roue folle ce bloque légèrement.
- Les roues patinent.

Pour le décalage de puissances des moteurs , nous avons modifier le programme en augmentant la puissance du moteur le plus faible .

Pour la rallonge j'ai tout simplement réinsérer les câbles dans l'embout et revisser a fond .

Pour la roue folle nous avons graissé son roulement avec du WD-40.

Pour les roues nous les avons poncer avec du papier de verre.

Pendant ce temps Rayan c'est occuper de la fonction d'arrêt.

Enfin nous avons fait un sorte que les fils de nos montages ne sorte pas hors de la voiture .

Malgré toute les modifications réalisées il reste quelque détails que nous ne pouvons pas rectifier comme :

- Le fait que la carbo2000 ne peut pas faire une ligne bien droite juste après un virage serrer a cause de la roue folle .
- Le câble d'alimentation qui retient quelques fois la carbo2000 et qui l'entrave légèrement.
- Le fait que le détecteur de distance laser soit fixe et que donc quand l'object n'ai pas juste devant lui le détecteur de distance ne le détecte pas.

Conclusion : notre projet a été terminer plus ou moins dans les temps malgré les nombreux problèmes qui sont survenue et grâce a l'intervention de notre professeur M.MASSON .

Merci d'avoir suivit le projet carbo2000 et à bientôt ! !

