

FOLLOW-ME ROBOT:

13/01/2022

Ben Salah Rayan

Rapport Général :

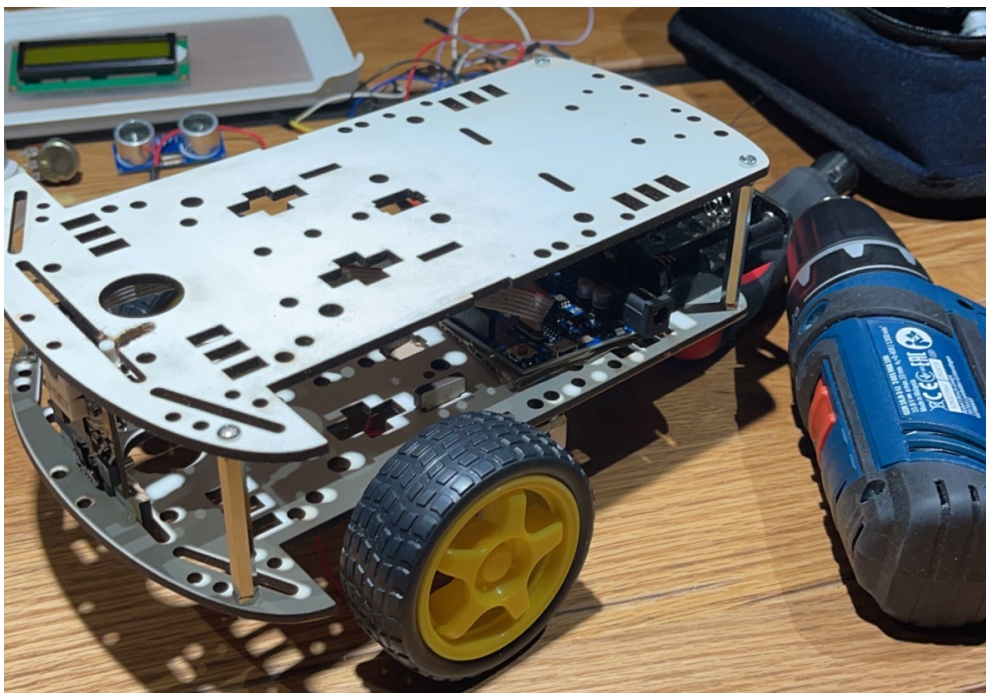
Pendant cette quatrième séance nous avons présenté notre projet lors de l'oral du premier semestre, puis nous avons continué d'avancer sur la réalisation du robot.

Répartition des tâches:

Neil s'est occupé de commencer à programmer l'émetteur Bluetooth, Pendant que moi j'effectuais le câblage de notre robot.

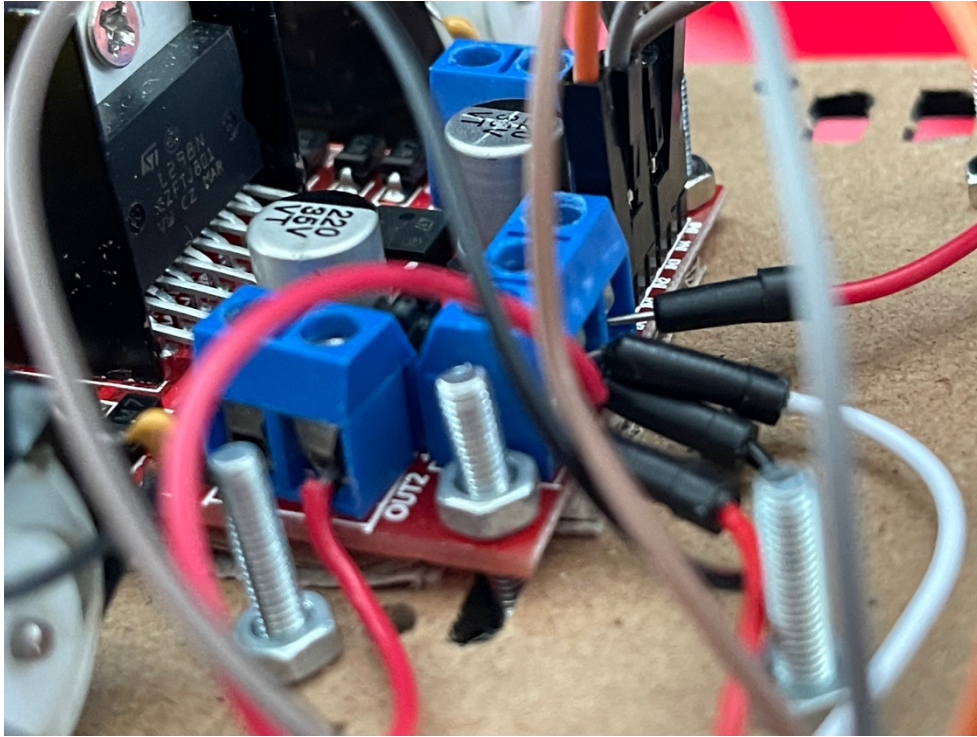
Assemblage et câblage:

J'ai donc pu aujourd'hui terminer l'assemblage de notre Robot en fixant le dernier étage de manière plus solide et adéquate. Et j'ai également adapté le trou faisant passer le bouton de la pixycam en l'agrandissant pour ne pas gêner l'appui sur le bouton.

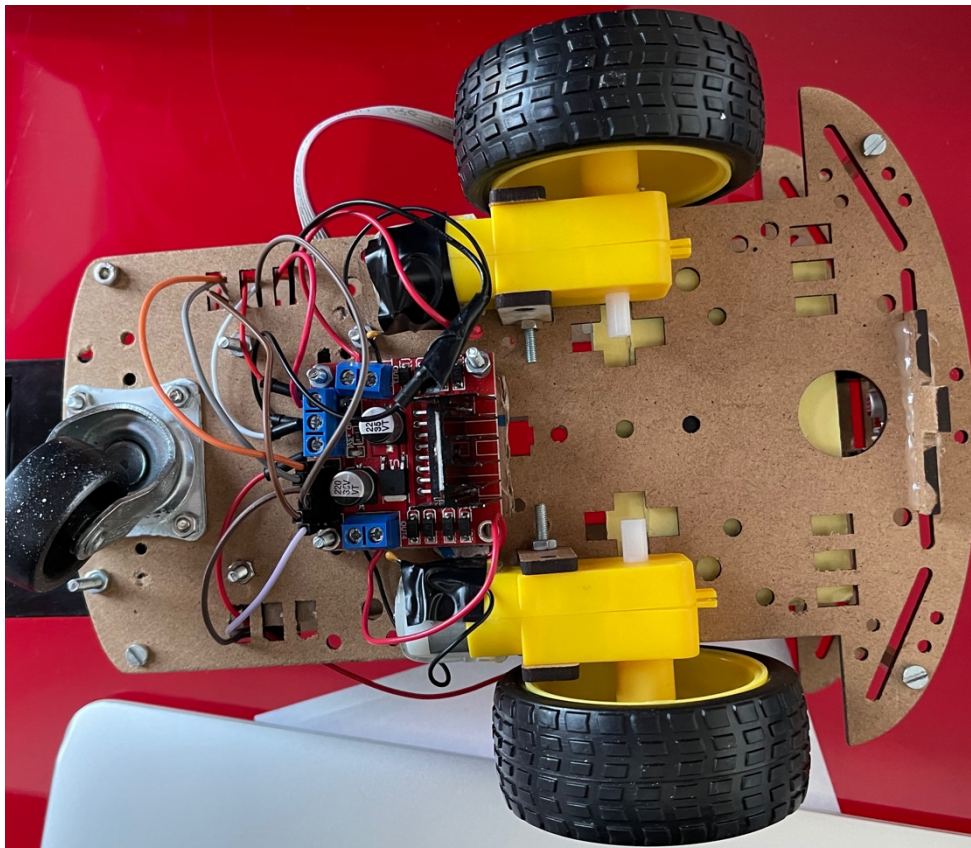


J'ai ensuite commencé le câblage, j'ai commencé par câbler la carte moteur avec les moteurs, l'alimentation et la carte uno sauf que je me suis aperçu que les soudures que j'avais fait pour que le contact se fasse mieux sur l'extrémité des fils des moteurs ainsi que des fils du porte pile n'étaient pas du tout adapté car cela faisait un trop gros « pâte » et je m'imaginais les emplacements des fils plus grands, j'ai donc dû refaire chauffer le bout des câbles et refaire fondre la soudure pour rendre le tout plus fin, certains câbles étaient irrattrapables et j'ai donc dû les couper et recommencer. J'ai ensuite

pu les brancher à la carte moteur, on voit ci-dessous la taille réduite des emplacements :



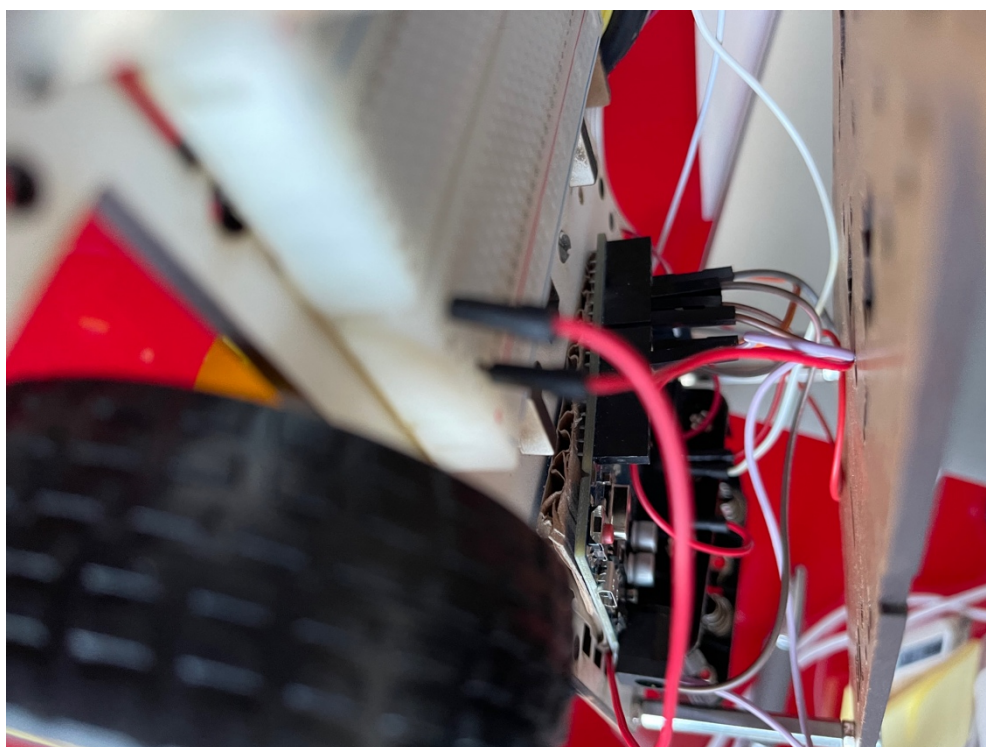
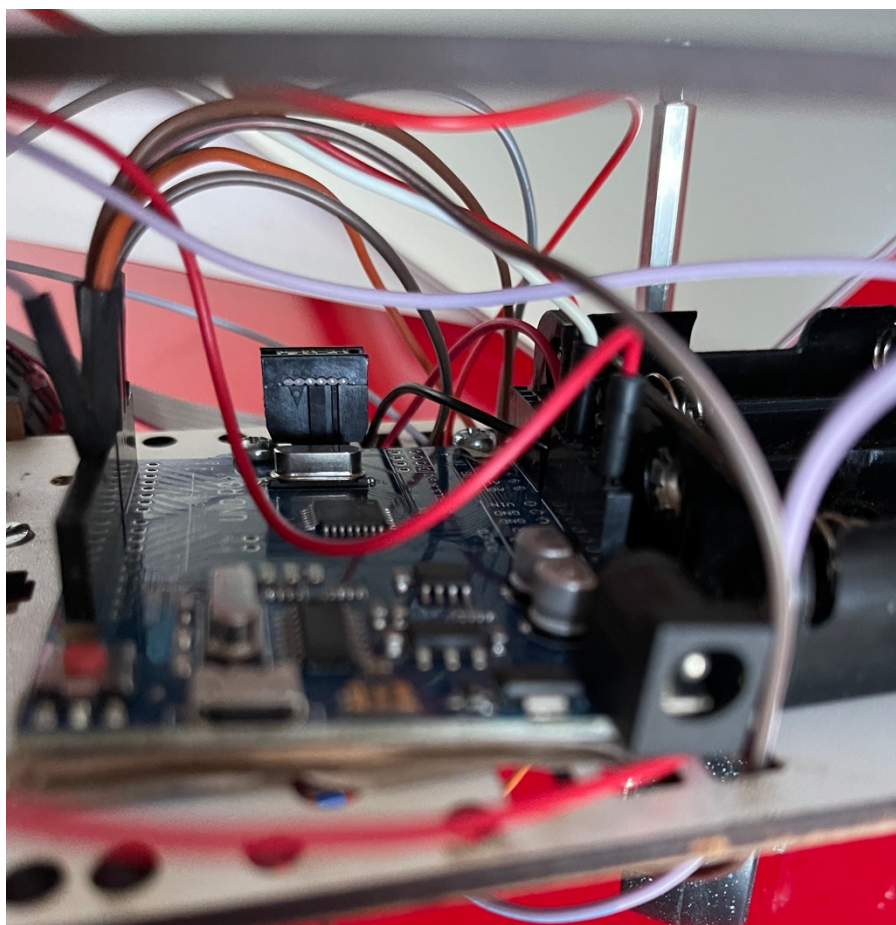
Une autre tâche qui m'a posé des difficultés était de faire rentrer deux fils dans un même emplacement et cela m'a pris du temps. Cela m'a demandé beaucoup de minutie, chose que je n'ai pas habituellement. Voici donc le résultat du câblage de la carte moteur :



Un rangement et une organisation au niveau des câbles sera nécessaire comme on peut le voir.

J'ai ensuite fixé la plaque sur le premier étage pour pouvoir ensuite câbler le tout.

J'ai donc ensuite commencé à câbler sur la carte Uno, voici le résultat ci-dessous. Et j'ai distribué certaines prises de la uno sur la plaque comme le 5V par exemple dont on a besoin pour plusieurs composants :



J'ai finalement fait des tests sur le branchement de la pixy pour savoir quelles seraient les possibilités de câblages avec celle-ci pour les différentes fonctions que l'on va lui donner.