

FOLLOW-ME ROBOT :

16/12/2021

Ben Salah Rayan

Rapport Général :

Pendant cette deuxième séance nous avons avancé sur la réalisation du robot, au niveau structurel et au niveau software.

Répartition des tâches:

Neil s'est occupé de programmer et de tester la pixycam2 reçue ce jour, et a testé l'émetteur laser.

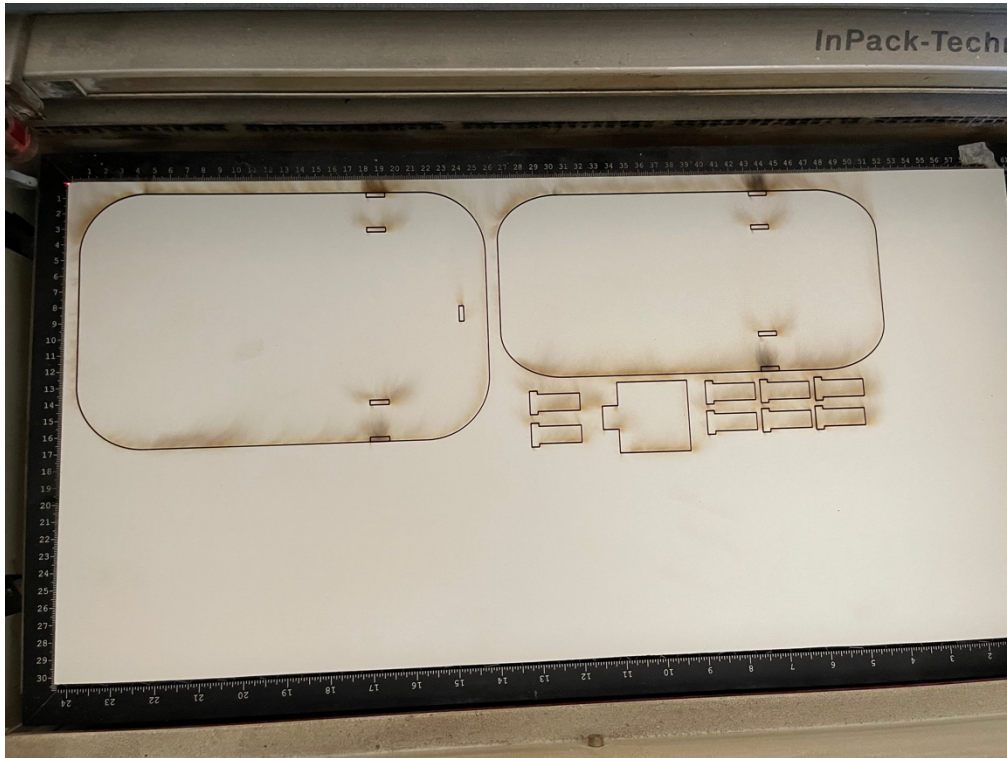
Pendant que moi j'effectuais la réalisation de la structure du robot.

Réalisation de la Structure:

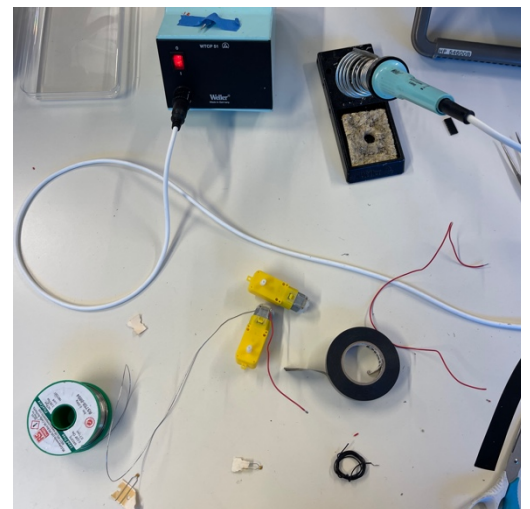
Pendant cette séance j'ai pu découper au laser le châssis préalablement dessiné sur inkscape. J'ai ensuite terminé de découper les lignes tracées dans le bois qui n'avaient pas traversé la planche.

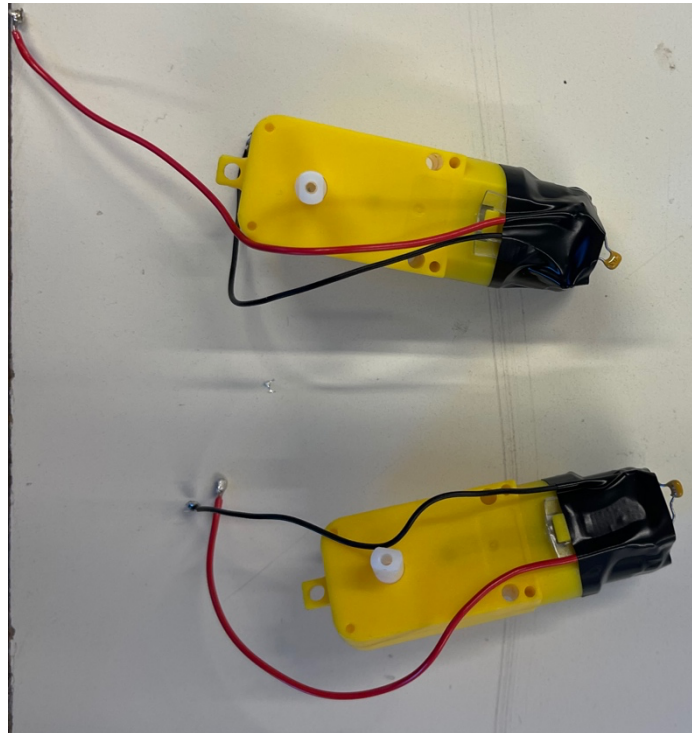
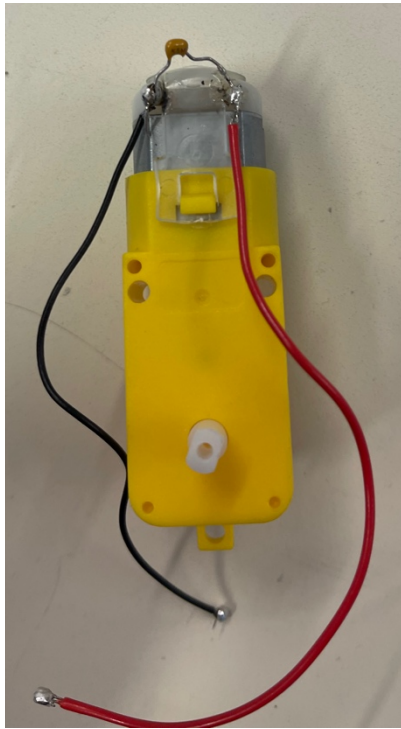
Tout était à la bonne dimension, les supports en t pour les moteurs les trous pour ceux-ci, sauf le support pour la Pixycam que j'ai dû découper à la scie de quelques millimètres car erreur d'inattention.





J'ai ensuite dû apprendre à souder(grâce à un tuto fait maison par Mr. Masson) car je devais pouvoir câbler nos moteurs. Après quelques périlleuses minutes de soudage j'ai pu finir de préparer les moteurs avec les deux fils et le condensateur et un morceau de scotch pour éviter que les fils ne s'arrachent. J'ai également soudé le bout des fils de mon porte piles pour qu'ils prennent plus de volume et que le contact se fasse ainsi plus facilement





Puis en retournant travailler sur l'assemblage de la structure du robot, je me suis rendu compte que je n'avais pas calculé de manière assez approfondie les trous nécessaires pour faire passer les câbles et autres (que je pensais faire à la perceuse ou autres outils par la suite)

Donc par manque de temps car le temps presse j'ai retrouvé sur internet un plan de châssis déjà fait que j'ai donc réutilisé pour découper au laser. Mais mes plans précédents n'ont pas été vains car je vais réutiliser mes supports et autres. J'ai ensuite sur ce même châssis percé des trous en plus nécessaire pour fixer les cartes Arduino. Puis j'ai mesuré et étudié la visserie nécessaire et je suis allé m'en procurer.

