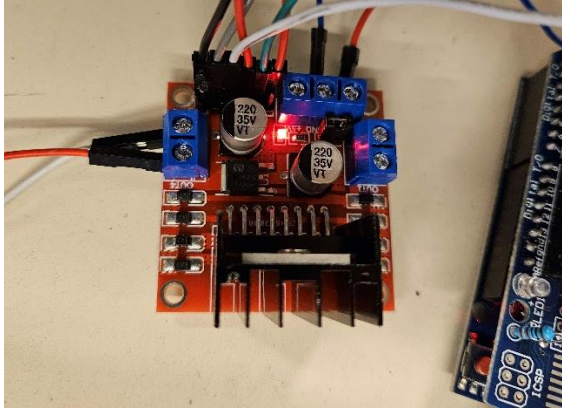


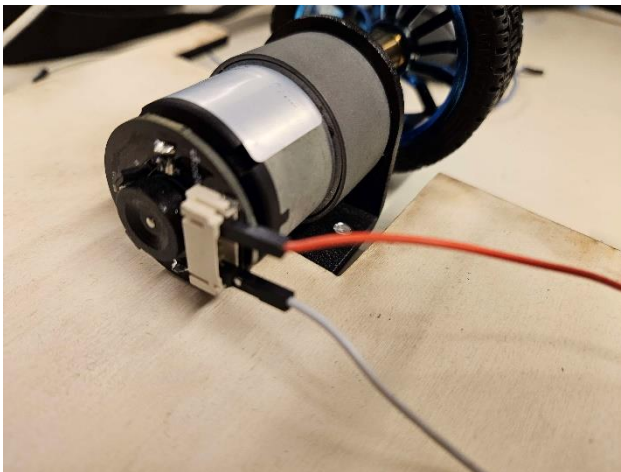
Rapport Séance 09/01/2024

Escalitech

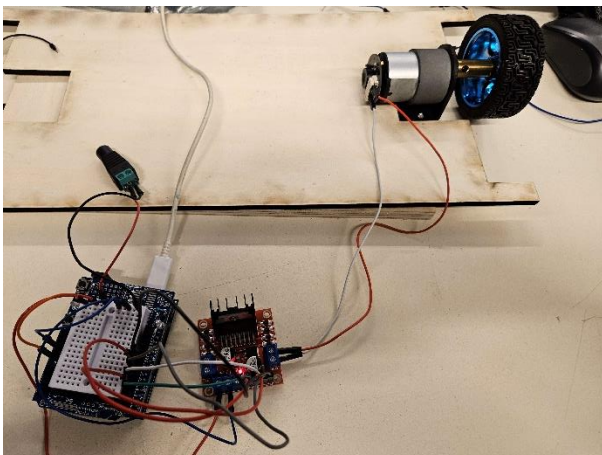
La partie principale de ce TP était consacrée à connecter le driver...



à mes nouveaux moteurs DC



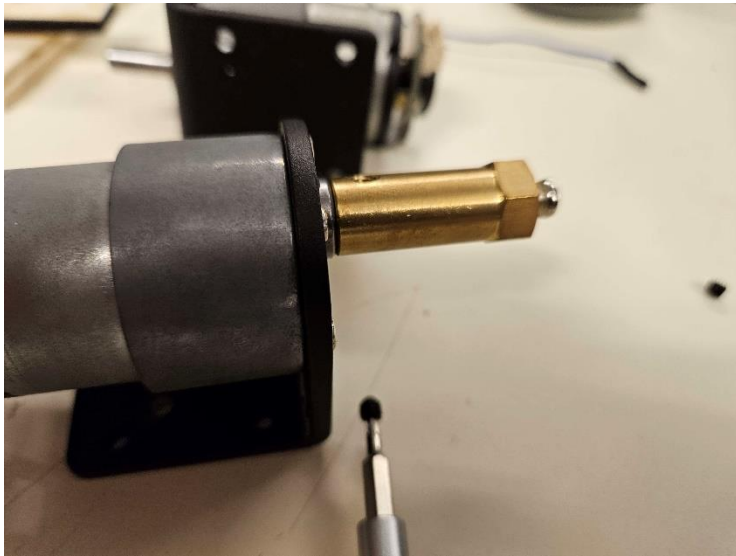
Voilà donc mon montage pour un moteur



```
//-- MOTEUR A --
int ENA=9; //Connecté à A1 // Direction du Moteur A
int IN1=4; //Connecté à A1 digitalWrite(IN1,LOW);
int IN2=5; //Connecté à A1 digitalWrite(IN2,HIGH);
//-- MOTEUR B -- // Direction du Moteur B
int ENB=10; //Connecté à A1 // NB: en sens inverse du
int IN3=6; //Connecté à A1
int IN4=7; //Connecté à A1 digitalWrite(IN3,HIGH);
digitalWrite(IN4,LOW);

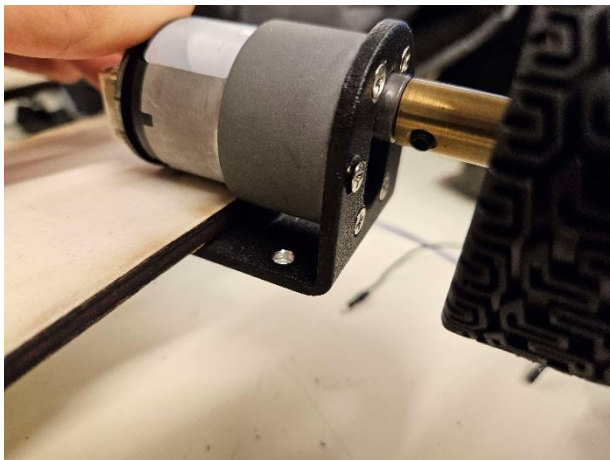
void setup() {
  pinMode(ENA,OUTPUT); // }
  pinMode(ENB,OUTPUT); //
  pinMode(IN1,OUTPUT); // void loop() {
  pinMode(IN2,OUTPUT); // Moteur A - Plein régime
  pinMode(IN3,OUTPUT); analogWrite(ENA,0);
  pinMode(IN4,OUTPUT); // Moteur B - Mi-régime
  digitalWrite(ENA,LOW); analogWrite(ENB,128);
  digitalWrite(ENB,LOW); // }
```

Les problèmes que j'ai rencontrés sont les différences de résistance significatives entre mes deux moteurs sur l'axe rotatif

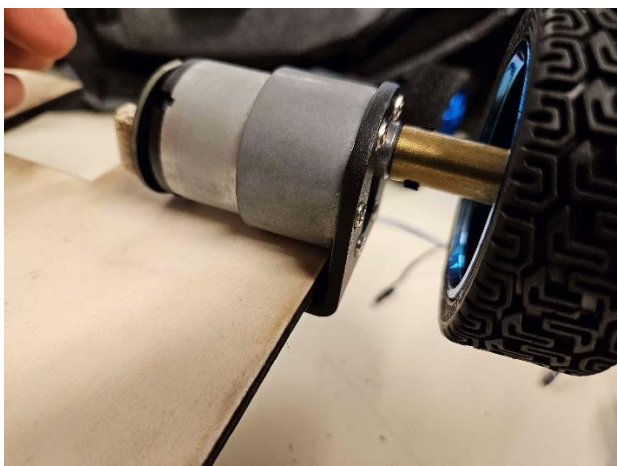


L'autre problème était le serrage du moteur sur le châssis.

En effet le moteur à forte résistance rentrée jusque là :



Alors qu'il doit rentrer comme ceci :



J'ai donc changé de moteur et de moteur et de support noir :



Puis j'ai tout revissé avec la roue bleue

Ensuite j'ai analysé les épaisseurs supplémentaires qui seront nécessaires à être rajoutées pour équilibrer le niveau des roues motrices et des roues passives :

