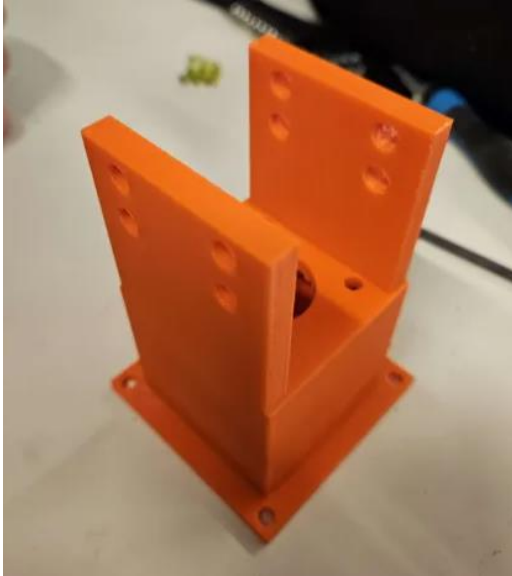


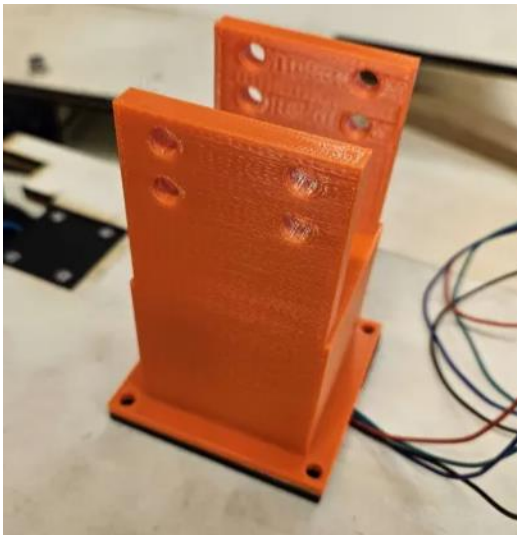
RAPPORT 15 SEANCE 17 03/04/2024 ESCALITECH

GUZZI Rémi

A la fin de la semaine dernière, j'ai mis en impression la pièce de lien entre le moteur pas à pas et la vis à billes, avec un meilleur remplissage qu'avant, donc je l'ai récupéré :



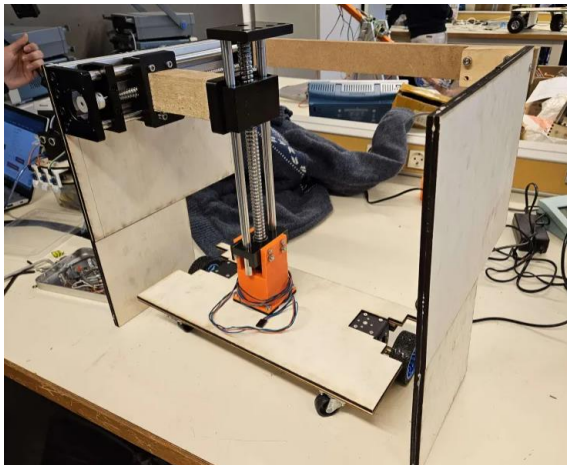
Ensuite j'y ai attaché le moteur :



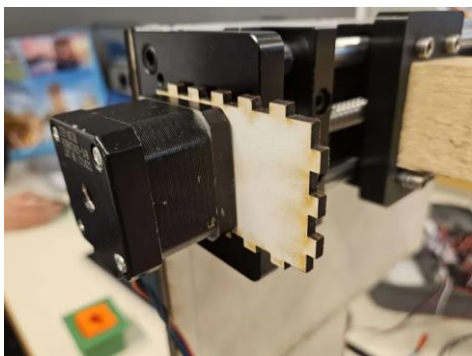
Puis j'y ai attaché l'actionneur à vis à billes :



Ensuite j'ai remonté le robot, en vissant avec les supports latéraux et la bande de liaison :



J'ai rajouté à la vis à billes du support latéral gauche, un step motor, que j'ai attaché en intercalant une planche que j'avais trouvée avec le moteur lorsque je l'ai récupéré :



Ensuite j'ai fait des tests de code pour savoir le nombre de pas nécessaires pour chacun des actionneurs, pour l'instant j'ai mis 4000 pas pour l'horizontal et 6000 pour le vertical

```

void loop() {
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir, LOW);
    for(int x=0; x<6000; x++){
        digitalWrite(Pas, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas, LOW);
        delay(4);
    }
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir2, LOW);
    for(int x=0; x<4000; x++){
        digitalWrite(Pas2, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas2, LOW);
        delay(3);
    }
    delay(1000);

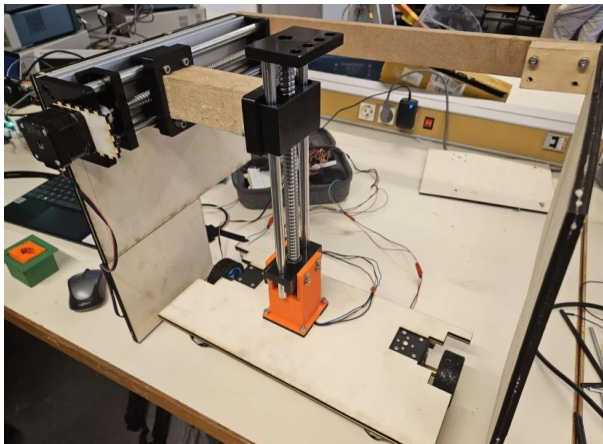
    digitalWrite(Dir, HIGH);
    for(int x=0; x<6000; x++){
        digitalWrite(Pas, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas, LOW);
        delay(4);
    }
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir2, HIGH);
    for(int x=0; x<4000; x++){
        digitalWrite(Pas2, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas2, LOW);
        delay(3);
    }
    delay(1000);

    analogWrite(ENA, 240);
    analogWrite(ENB, 240);
    delay(20000);
    analogWrite(ENA, 0);
    analogWrite(ENB, 0);
    delay(2000);
}

```

Le code commence par faire alterner les deux step motors puis active pendant 20s les roues :



Je suis ensuite passé en présentation de projet intermédiaire à la fin de la séance

La prochaine sera dédié à renforcer les liaisons entre les supports latéraux, passer potentiellement avec une carte méga, rajouter des appuis en dessous des supports latéraux pour la stabilité lors du déplacement du châssis, et essayer de voir si je peux trouver comment régler le problème d'inclinaisons des supports latéraux, sûrement en changeant la pièce en bois qui fait la liaison entre les deux actionneurs.