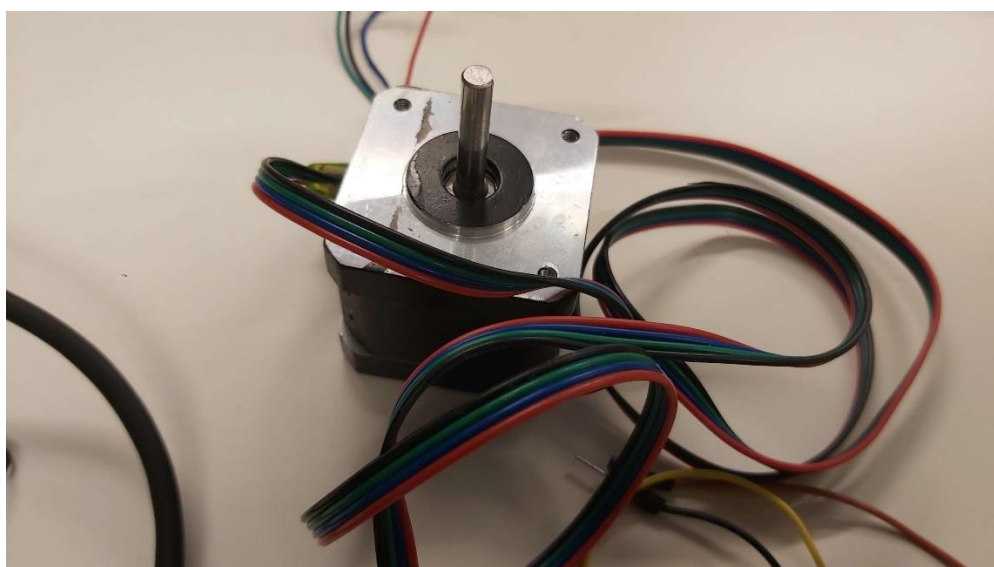


## RAPPORT SEANCE 14/11/2023 GUZZI Rémi ESCALITECH

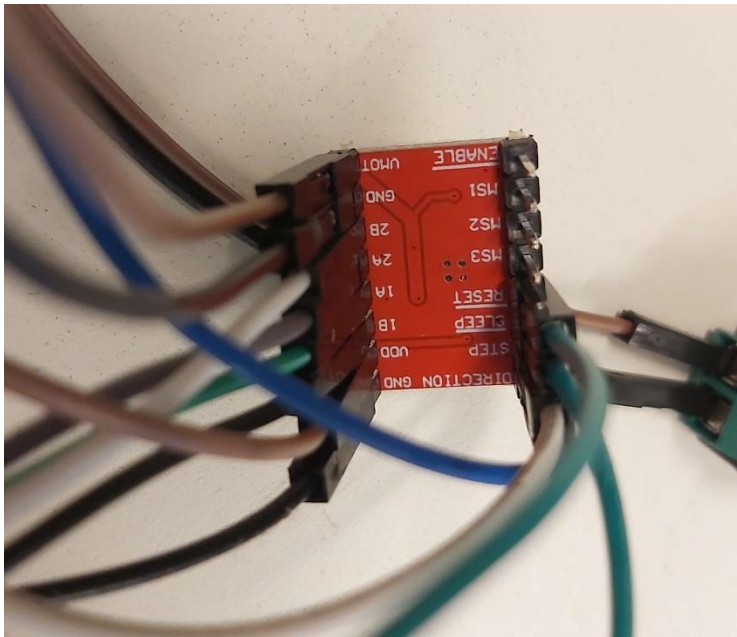
Cette séance je me suis occupé de la partie moteur, pour utiliser cet actionneur :



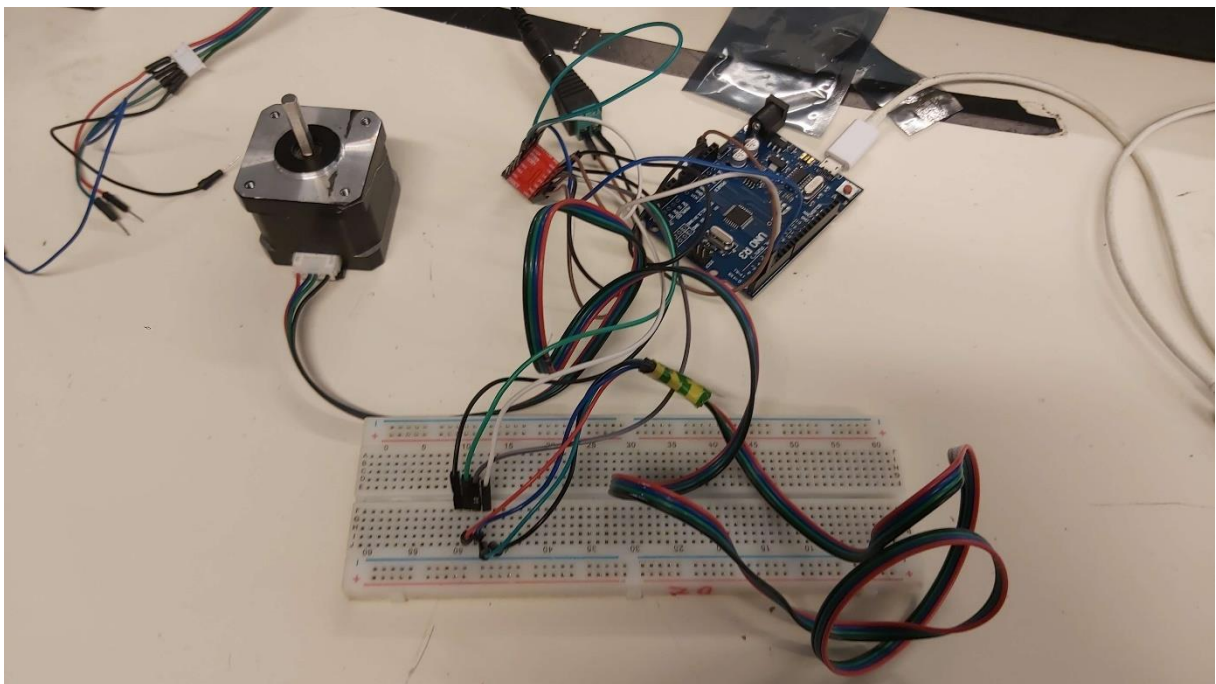
J'ai donc décidé d'utiliser ce moteur pas à pas :



Pour la connexion arduino j'ai utilisé ce driver :



Voilà mon montage :



Et voilà mon code :

```
const int Pas=3;
const int Dir=2;
void setup(){
  Serial.begin(9600);
  pinMode(Pas,OUTPUT);
  pinMode(Dir,OUTPUT);
  digitalWrite(Dir,HIGH);
}

void loop() {

  for(int x=0;x<2000;x++){
    digitalWrite(Pas,HIGH);
    delayMicroseconds(500);
    digitalWrite(Pas,LOW);
    delay(4);
  }
  delay(1000);
}
```

J'ai eu du mal avec mon code, car je n'arrivais pas à faire un tour complet du moteur pas à pas,

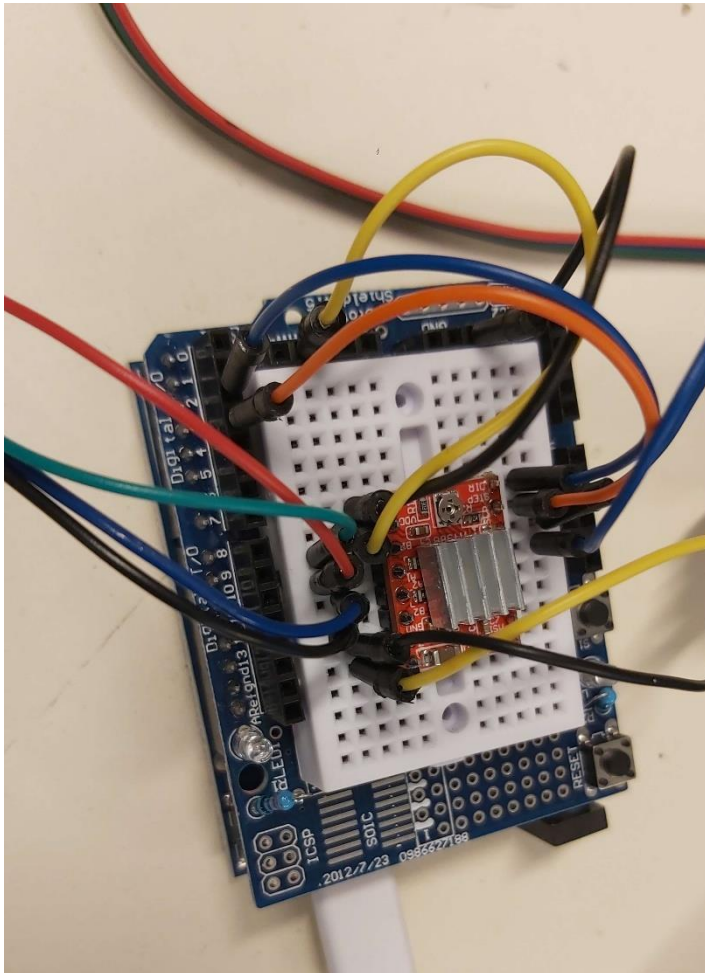
J'ai modifié les delays, mais ça a fait craché mon pc, et la carte arduino que j'ai utilisé a cramé.

Donc j'ai du en reprendre une nouvelle :





J'ai refais le branchement, et cette fois-ci il était bon :



Le problème est que j'avais inversé le fil vert et rouge sur la photo, pour le savoir j'ai trouvé cette instruction sur un autre moteur similaire :



Avec le code suivant, le moteur fait 2,5 tours sur lui-même en un peu plus d'une seconde, et recommence toutes les secondes :

```
const int Pas=3;
const int Dir=2;
void setup(){
  Serial.begin(9600);
  pinMode(Pas,OUTPUT);
  pinMode(Dir,OUTPUT);
  digitalWrite(Dir,HIGH);
}

void loop() {
  for(int x=0;x<500;x++){
    digitalWrite(Pas,HIGH);
    delayMicroseconds(1000);
    digitalWrite(Pas,LOW);
    delay(2);
  }
  delay(1000);
}
```

En fin de séance j'ai juste pris des mesures dont j'aurai besoin :

EscalierPolytechLargeur :280mm

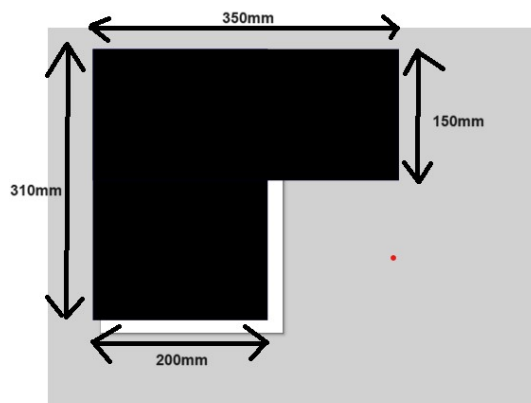
EscalierPolytechLongueur :160mm

ActionneurLong : 320mm

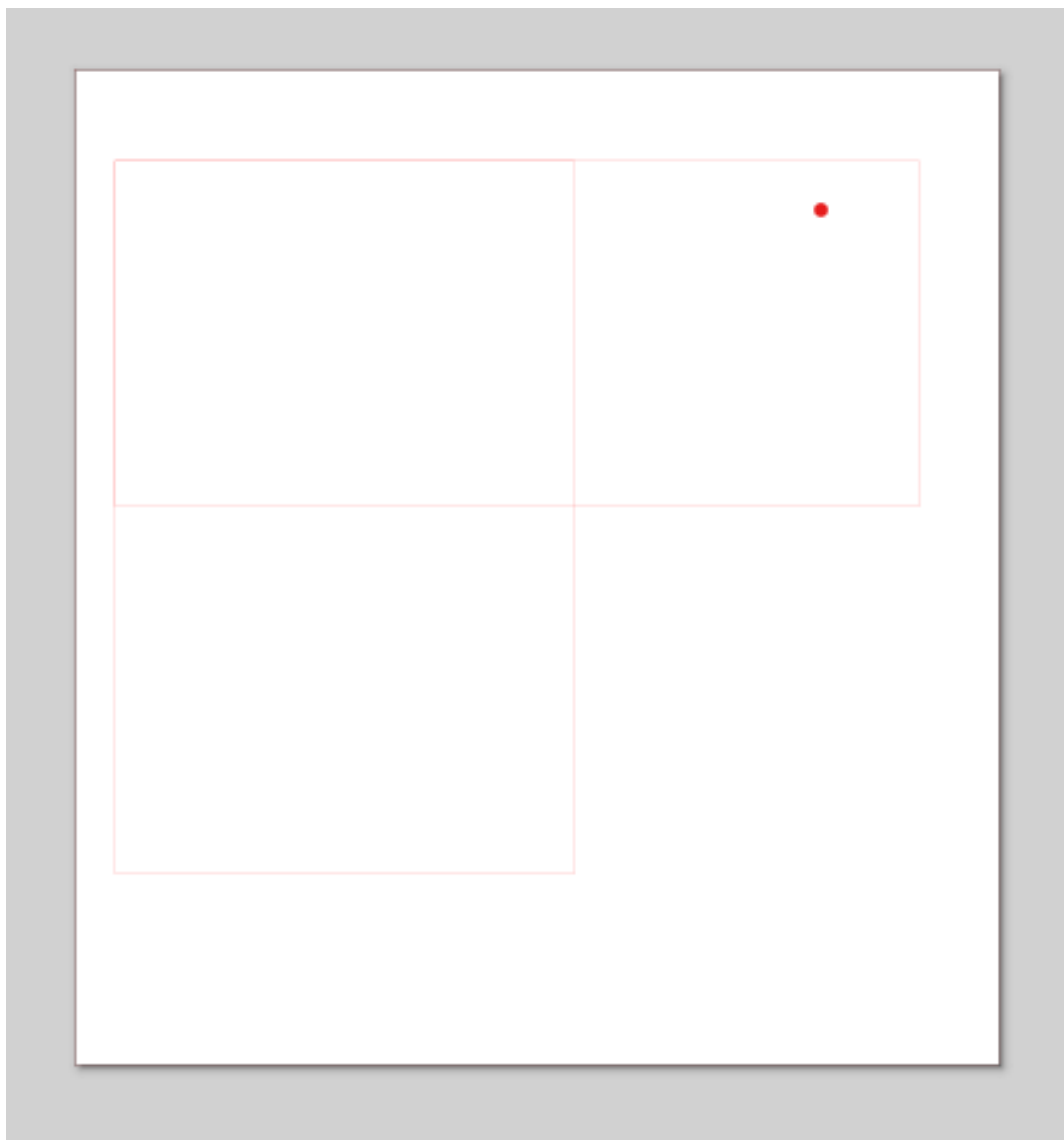
ActionneurHaut :80mm

ActionneurLarg :65mm

J'en ai déduis les dimensions de mes supports latéraux :



Et j'ai commencé à les dessiner sur inkscape :



C'est tout pour résumer ce que j'ai fait cette séance