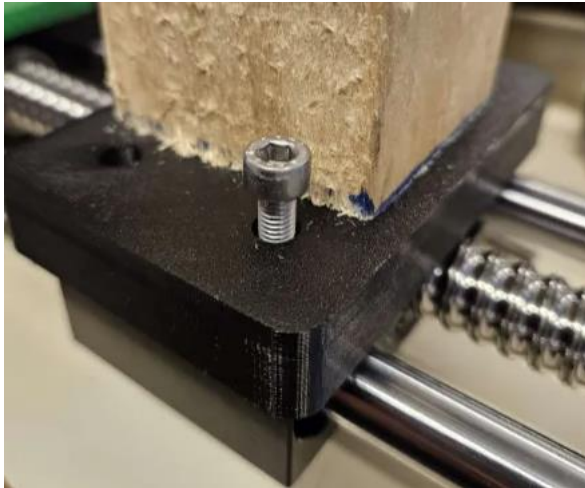


RAPPORT 13 - SEANCE 15 - 19/03/2024 - ESCALITECH

GUZZI Rémi

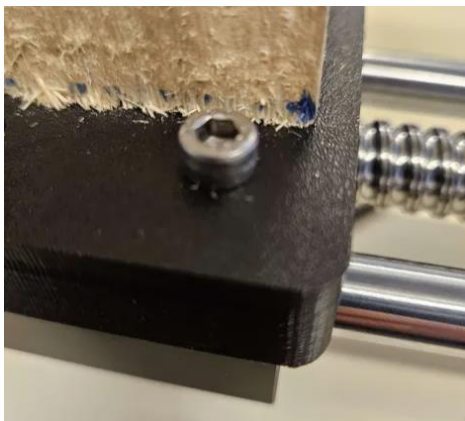
La première chose que j'ai faite est de trouver des vis à la bonne taille pour le support du guidage



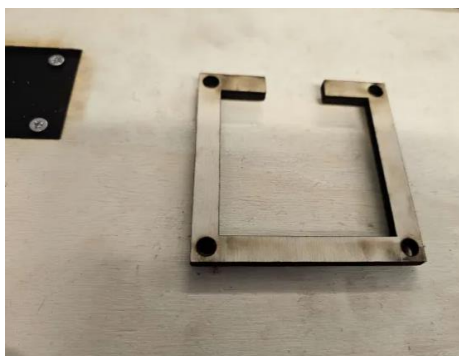
mais je n'en ai pas trouvé donc je suis allé en scier :



Sauf que à cause de leur épaisseur c'était assez fatigant donc j'ai arrêté.



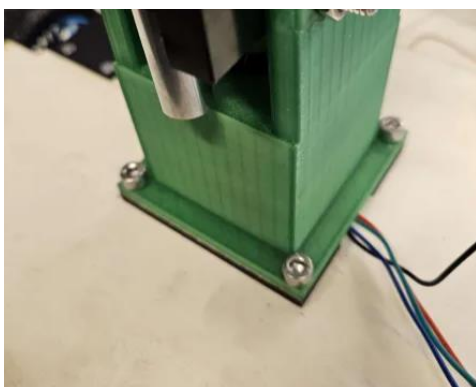
Ensuite j'ai pris les emplacements des trous du châssis pour y connecter le step moteur



Et j'ai percé :



Puis vissé le tout :



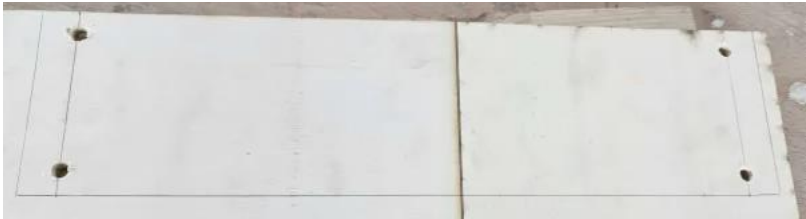
Ensuite j'ai voulu accrocher l'actionneur horizontal au support latéral



Donc j'ai pris les mesures :



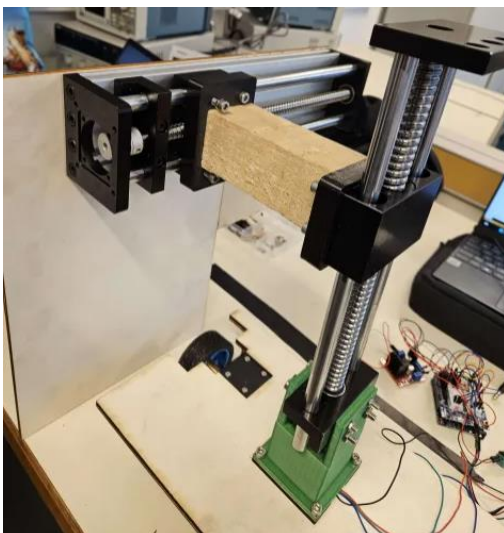
puis ai percé



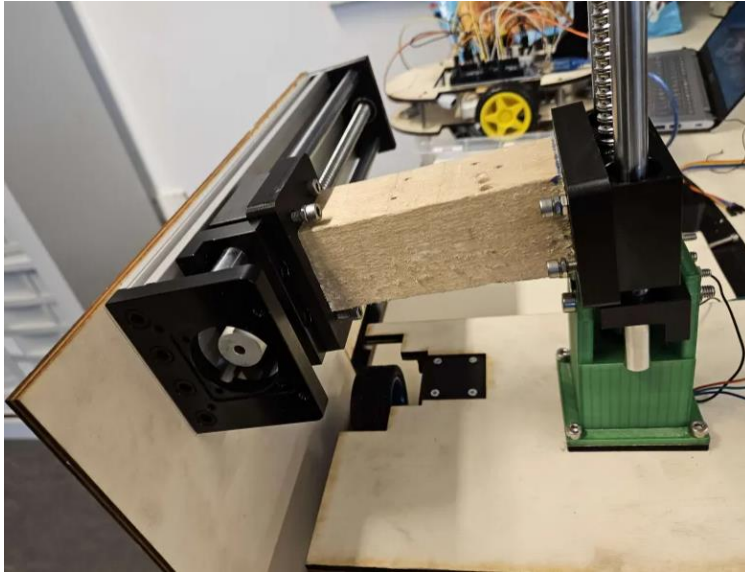
Et ai vissé le tout :



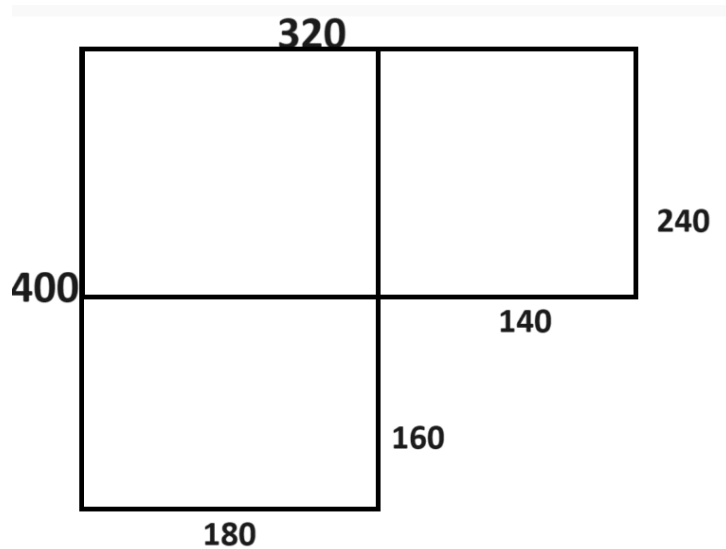
Ensuite j'ai testé l'actionneur vertical, pour voir s'il porte bien le châssis :



Et ça s'est bien passé, un problème est que comme je n'ai pas scié toutes les vis tout à l'heure, les support noirs ne sont pas assez droits :



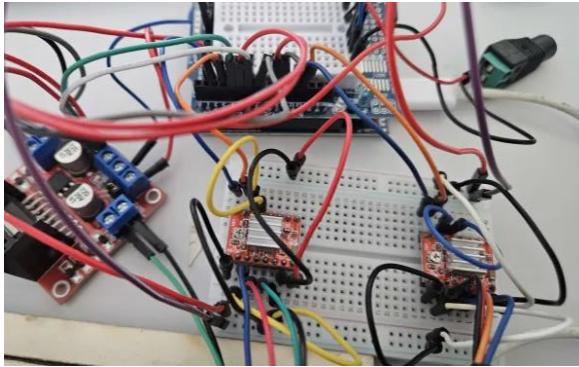
J'ai aussi aperçu une erreur de taille du support latéral, donc j'ai refait les dimensions :



et ai redécoupé et collé les pièces :



Ensuite j'ai décalé le driver du pas à pas sur une plaque externe + ai rajouté une deuxième, pour le deuxième moteur pas à pas :



Puis ai fini la partie du code qui fait alterner ces deux moteurs :

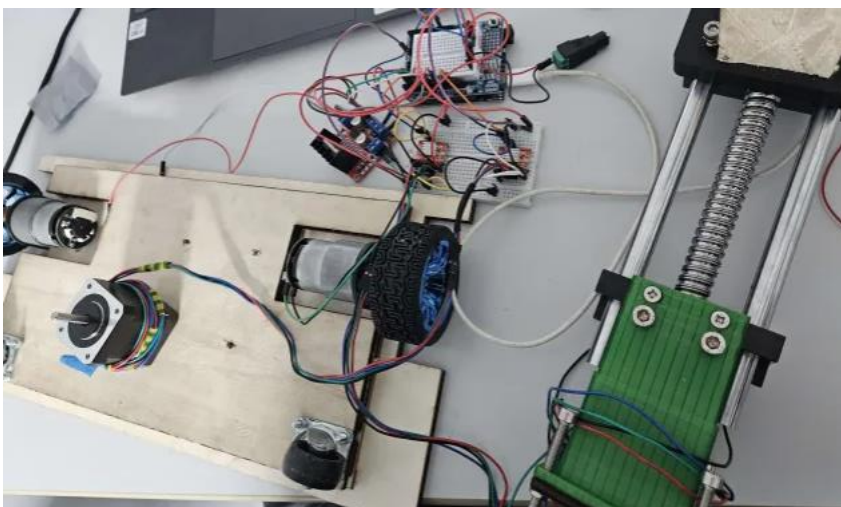
```
void loop() {
    digitalWrite(Dir, LOW);
    for(int x=0; x<2000; x++){
        digitalWrite(Pas, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas, LOW);
        delay(2);
    }
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir2, HIGH);
    for(int x=0; x<2000; x++){
        digitalWrite(Pas2, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas2, LOW);
        delay(3);
    }
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir, HIGH);
    for(int x=0; x<2000; x++){
        digitalWrite(Pas, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas, LOW);
        delay(2);
    }
    delay(1000);

    digitalWrite(Dir2, LOW);
    for(int x=0; x<2000; x++){
        digitalWrite(Pas2, HIGH);
        delayMicroseconds(500);
        digitalWrite(Pas2, LOW);
        delay(3);
    }
    delay(1000);
}
```

Puis ai testé, tout en faisant tourner les moteurs DC pour voir si tout fonctionne bien ensemble :



Et tout a bien fonctionné.

La prochaine séance je découperai les vis, et monterai le nouveau support latéral