

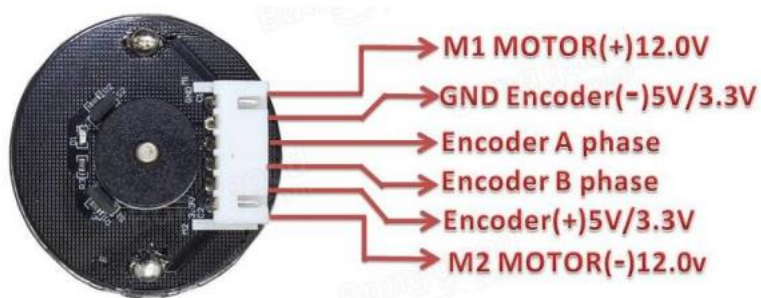
Rapport Séance 12/12/2023

Escalitech

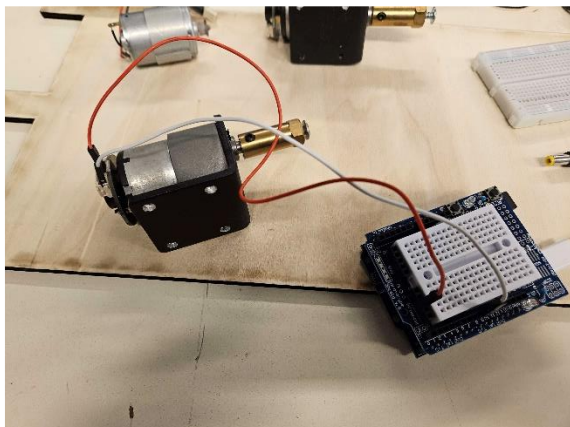
Pour cette séance j'ai trouvé le moteur DC que j'utiliserai pour les roues du bas, qui font avancer horizontalement le robot sur une marche.



J'ai récupéré un moteur encodeur car il va falloir que le robot se déplace précisément sur la marche



J'ai passé du temps à régler un problème en faisant simplement tourner le moteur
(sans montage encodeur pour l'instant)



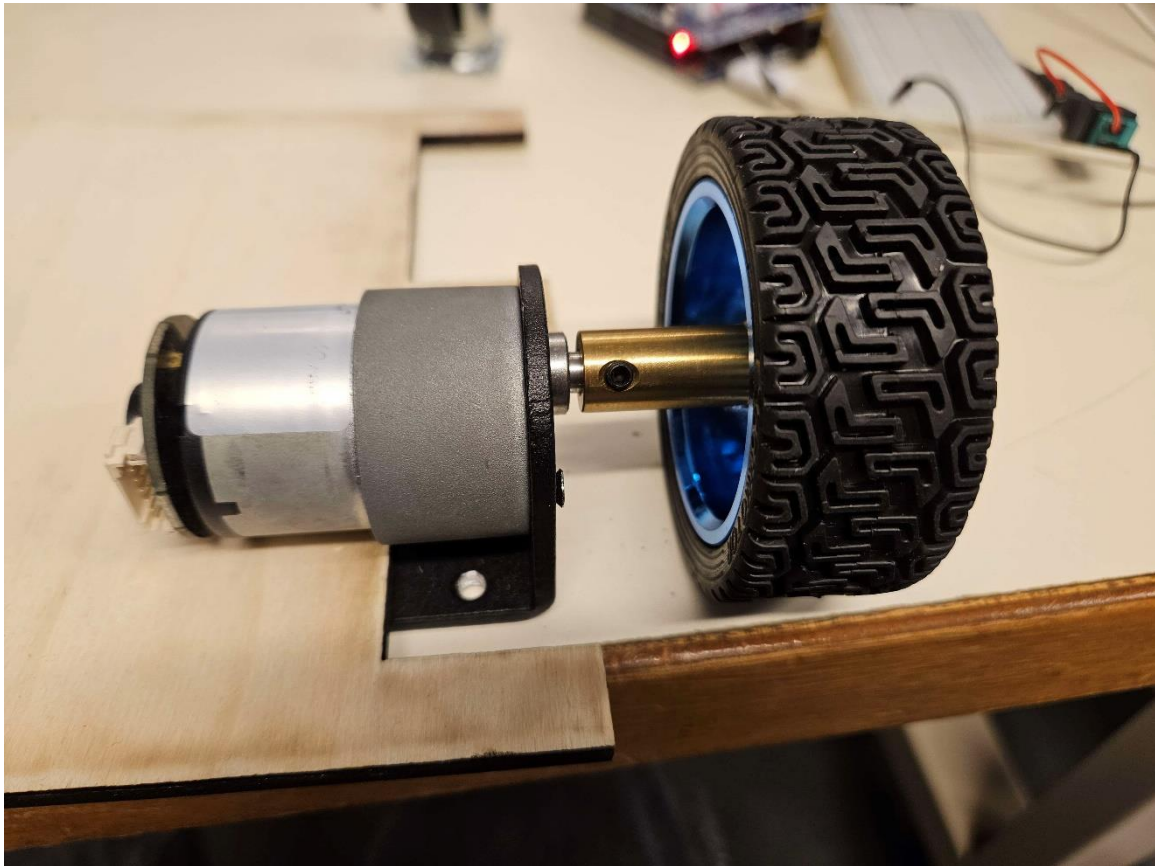
Avec le code suivant, le moteur tourne, sauf qu'il tourne plus doucement que ce qu'il devrait, j'ai testé en le connectant directement avec 5V et 0V sur les ports de l'arduino dédiés. Sauf que lorsque l'on crée un ground avec analogWrite, le moteur tourne plus lentement qu'avec le ground par défaut

```
1
2  int motorPin = A0;
3
4  void setup() {
5      pinMode(motorPin, OUTPUT);
6  }
7
8  void loop() {
9      analogWrite(motorPin, 0);
10 }
11
```

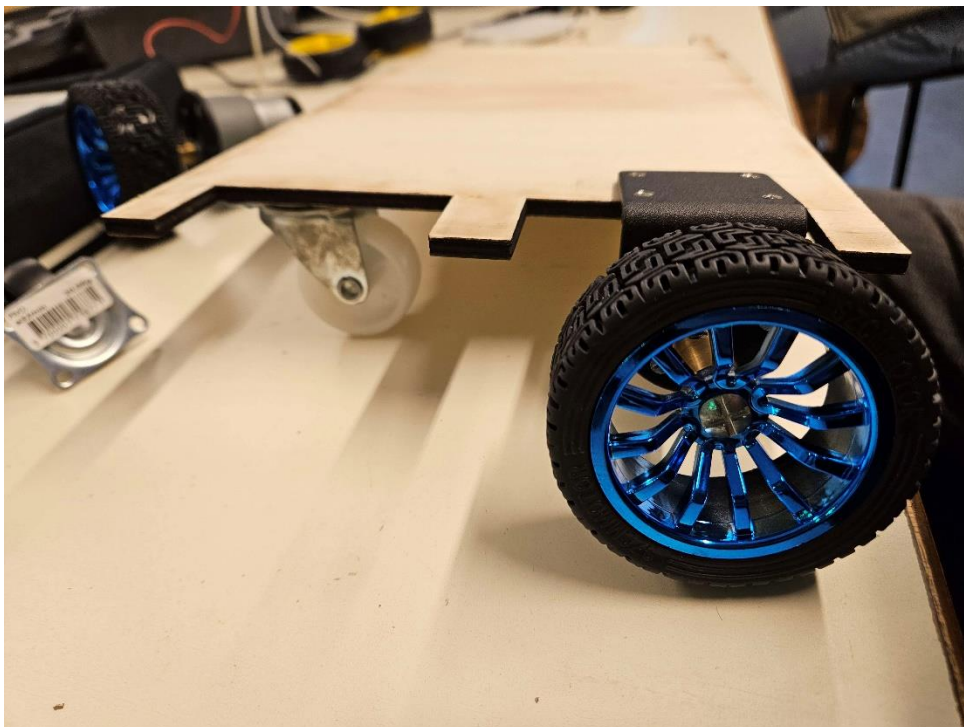
J'ai aussi changer les roues, pour prendre des roues plus adaptées aux moteurs que j'ai pris.



Avec ces roues, on peut faire une liaison avec le moteur très solide, ce qui sera nécessaire pour le robot qui sera relativement lourd et risque donc de créer beaucoup de résistance

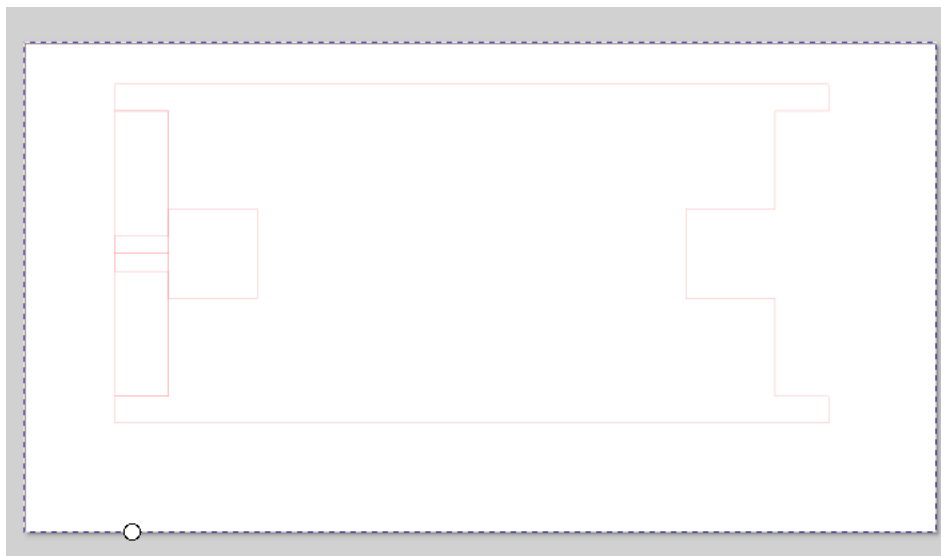


Il va donc falloir connecter tout ça au châssis, de cette manière :

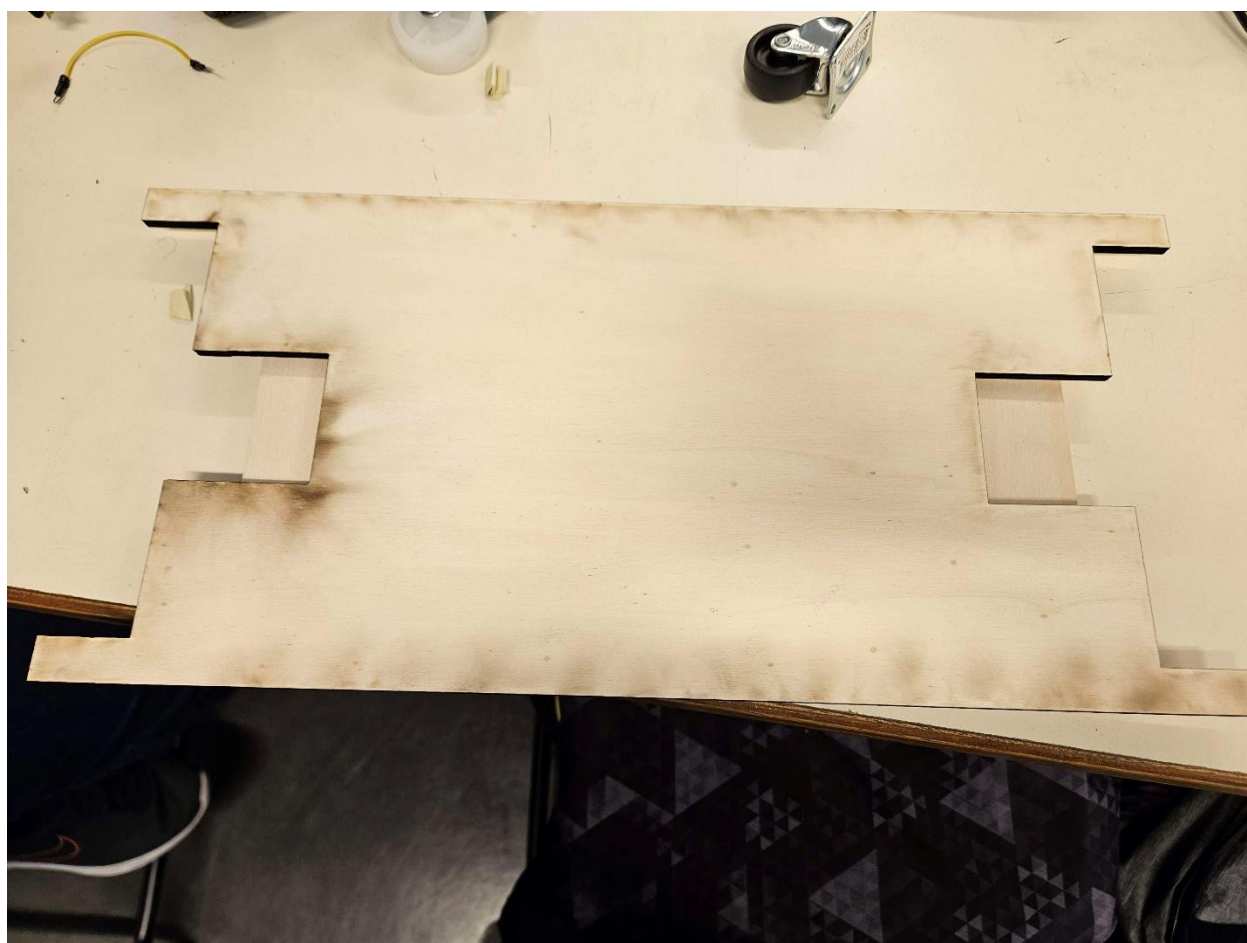


Avec les petites roues sur l'arrière, et le moteur au bas du châssis

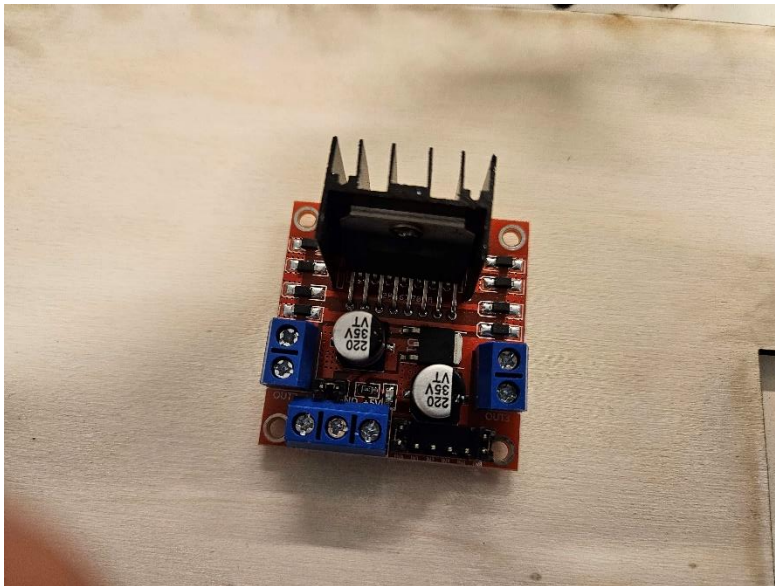
Le reste du temps j'ai refais un nouveau chassis plus cohérent avec ce que j'utilise :



Je l'ai donc découpé :



A la fin de la séance j'ai récupéré le pont en driver



La prochaine séance je connecterai les moteurs au driver, puis collerai tout sur le châssis