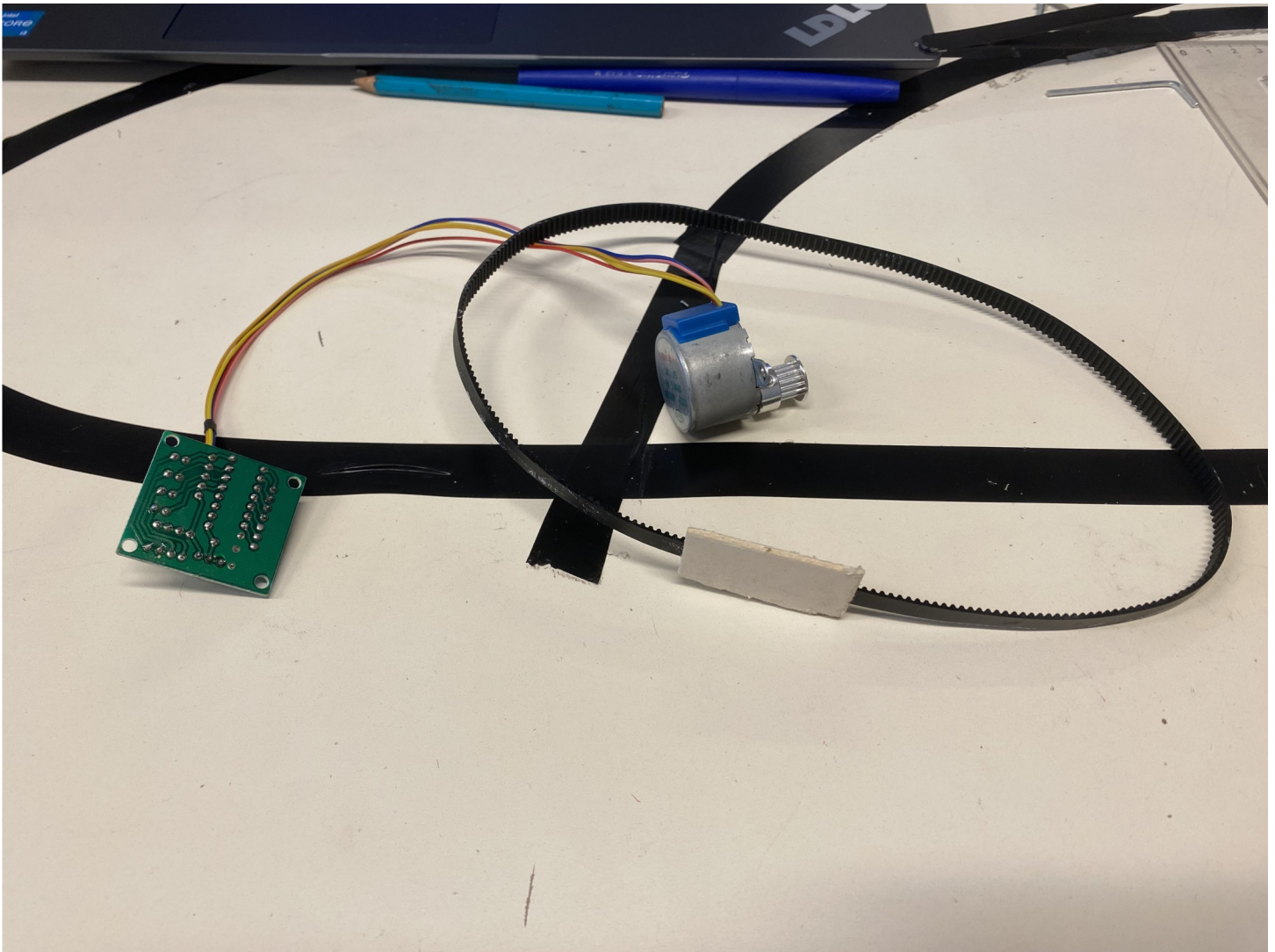


Rapport de TP 3 :

J'ai commencé le tp à me renseigner sur les « timing belt » pour en savoir davantage, pour voir comment faire coulisser le bras qui poussera les interrupteurs. J'ai également fait des recherches pour savoir quel type de moteur il faudra mettre afin de faire tourner la courroie, j'en suis donc arrivé à vouloir utiliser un moteur pas à pas afin que se soit le plus précis possible et limiter les erreurs de placements qu'il pourrait y avoir quand on fera bouger le bras sur la courroie. Cette séance était donc vouée au renseignement sur le système à utiliser pour faire bouger le bras. Avec de la glu j'ai collé le support qui sera attaché à un futur rail où sera fier le bras.



Enfin j'ai terminer la séance à me renseigner pour la prochaine séance sur le code et le fonctionnement avec arduino du moteur pas à pas