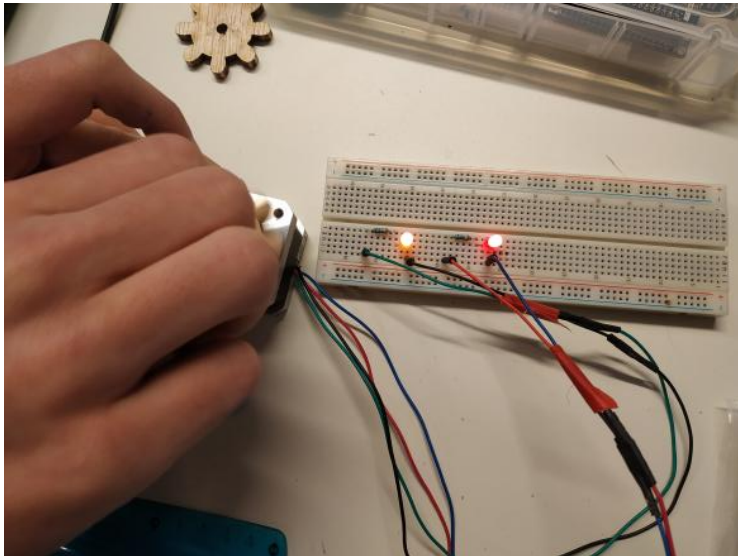
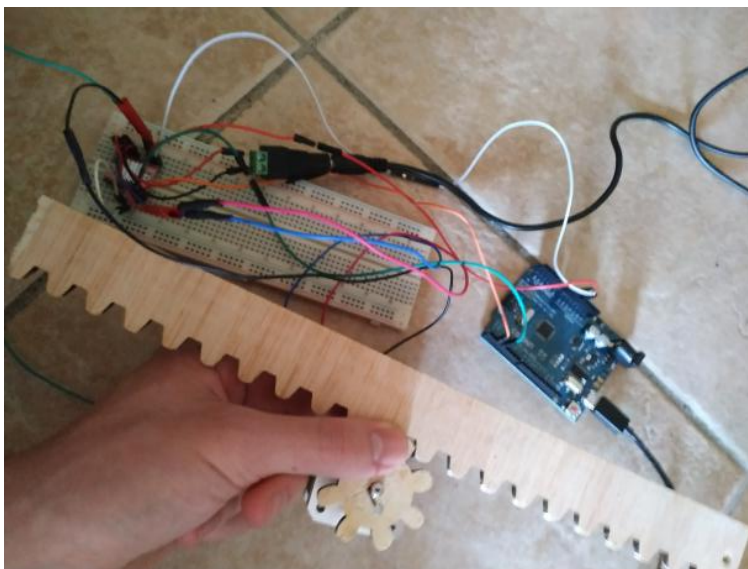


Tout d'abord, j'ai réceptionné et déballé la nouvelle Pixycam (Version 2), qui sera beaucoup plus simple à utiliser car compatible avec la dernière version du logiciel.

Aujourd'hui je me suis penché sur le moteur pas à pas que nous allons utiliser afin d'effectuer la translation du gardien. J'ai tout d'abord dévissé l'embout de crémaillère qu'il avait afin de le changer par un engrenage que nous utiliserons. Puis je me suis renseigné sur son fonctionnement en lisant le Chapitre 3 : "Moteur pas à pas" du pdf "Éléments de robotique avec Arduino : Les Moteurs (V12)" fait par Pascal Masson. Le moteur possède 4 fils, c'est donc un moteur bipolaire. J'ai donc testé les fils 2 par 2 pour trouver et attacher les binômes correspondant chacun à une bobine :



Le moteur que j'ai étant un NEMA17, il a fallu prendre un driver A4988 et faire le montage :



Pour le moment uniquement un programme de test a été utilisé et l'engrenage tourne bien selon le programme, objectif de la prochaine séance : Débuter un programme pour utiliser le moteur selon nos besoins.