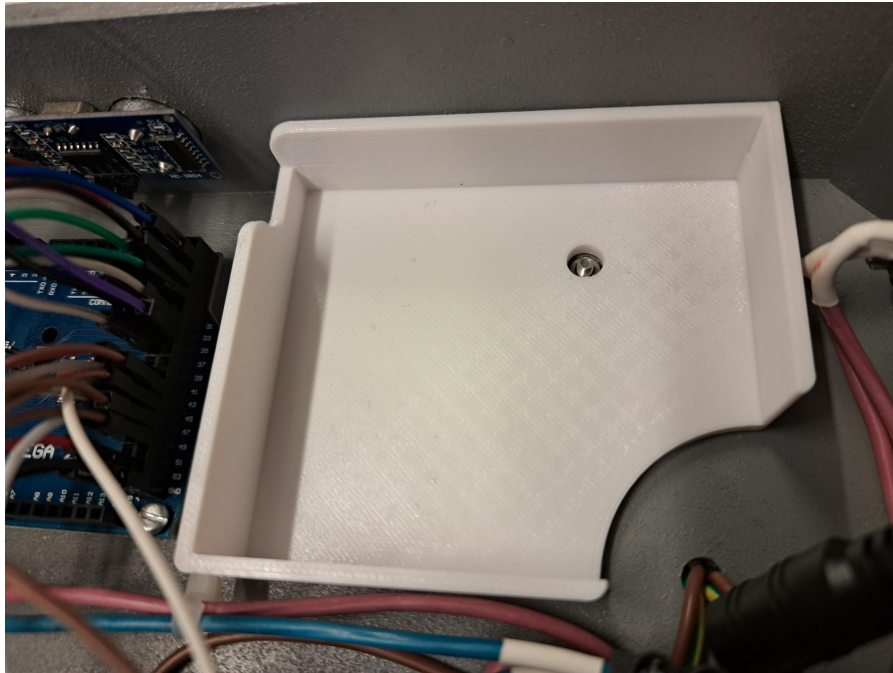


RAPPORT SEANCE 6 :

Nous sommes d'abord allés au Fablab afin de pouvoir imprimer une petite pièce permettant de caler la batterie dans le robot, en effet, nous avons constaté un problème non seulement de poids mais aussi de bruit, la batterie se balade au sein du robot lorsqu'il est en mouvement.

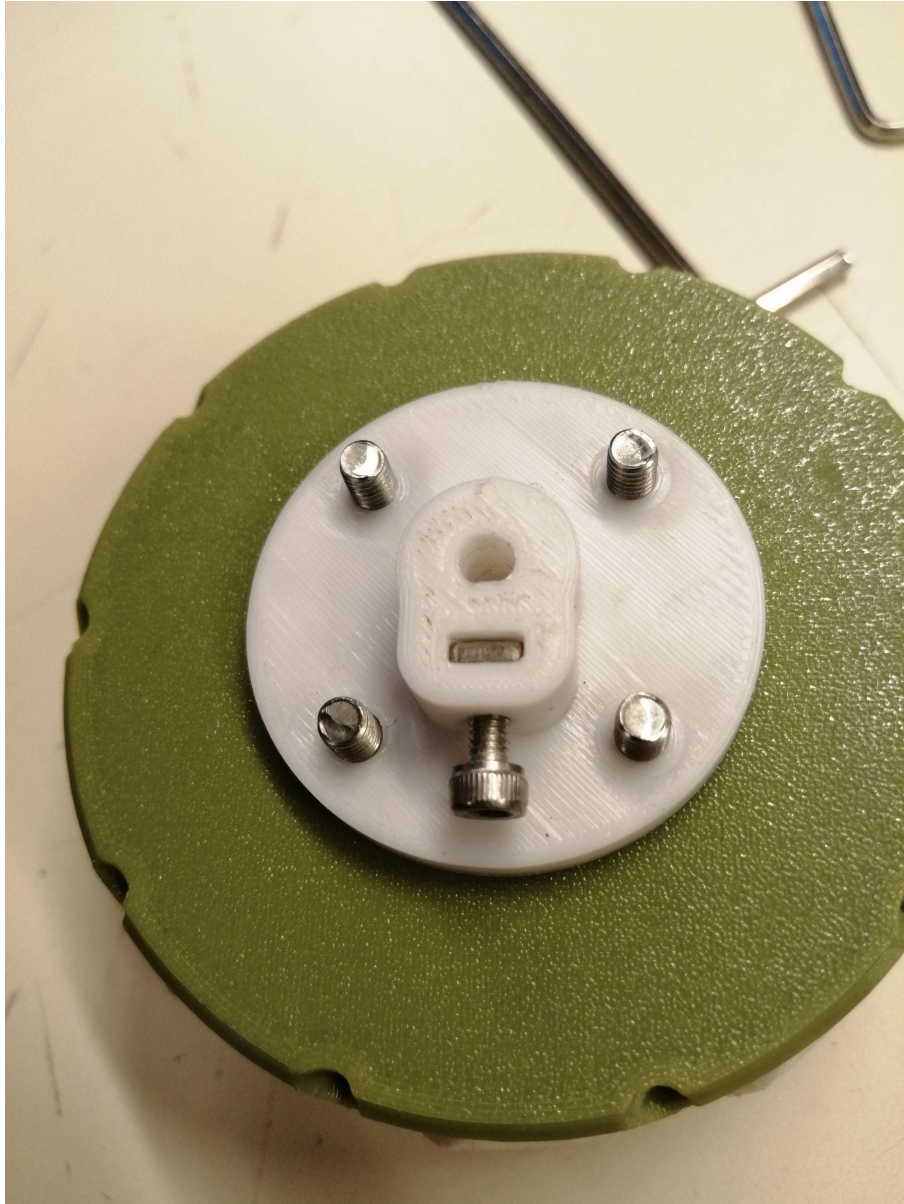


Vue d'ensemble



Nous avons testé le robot dans le couloir en le faisant rouler depuis l'application sur une tablette tactile, et à force de l'utiliser nous avons remarqué que les roues n'étaient pas bien mises en places et qu'elles se détachaient du corps du robot, pour régler le problème nous avons introduit un écrou dans chaque partie de la roue qui devra venir se fixer à l'axe du moteur, comme ci dessous :

L'axe du moteur rentre dans le trou, l'écrou permet de protéger le pas de vis, avant il semblait que nous tentions en vain de visser la vis dans le trou (d'où les roues qui se détachent...)



Nous nous sommes également aperçu qu'un capteur infrarouge était défectueux, nous l'avons donc remplacé.

Enfin nous avons aussi remarqué que lorsque le robot roule avec son bac en bois attaché sur le dessus, il y a un petit jeu qui fait que le bac s'entrechoque beaucoup avec le corps du robot ce qui fait énormément de bruit, pour la prochaine séance nous nous pencherons donc sur ce problème, ainsi que sur la fonction suiveur de ligne.