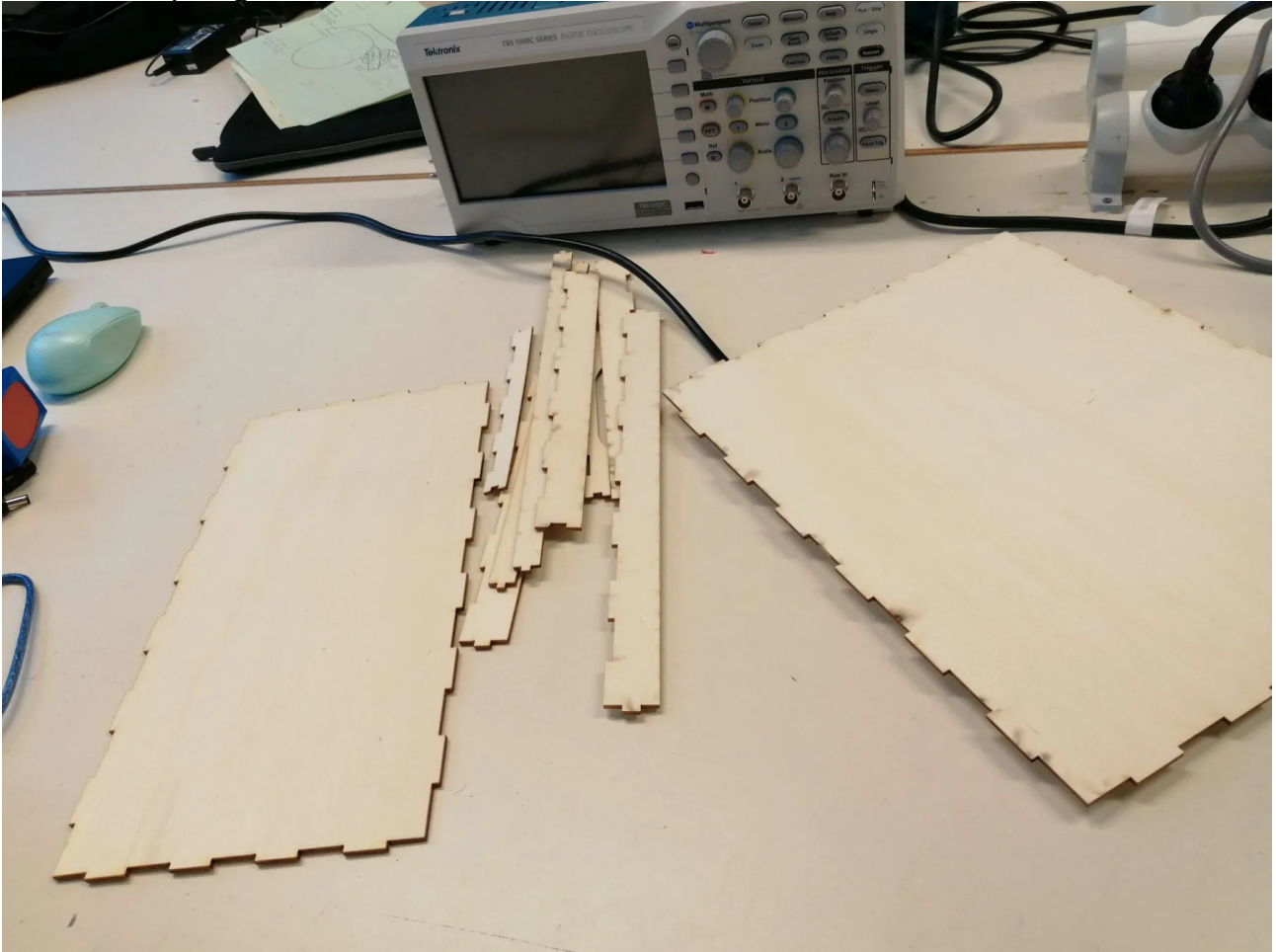


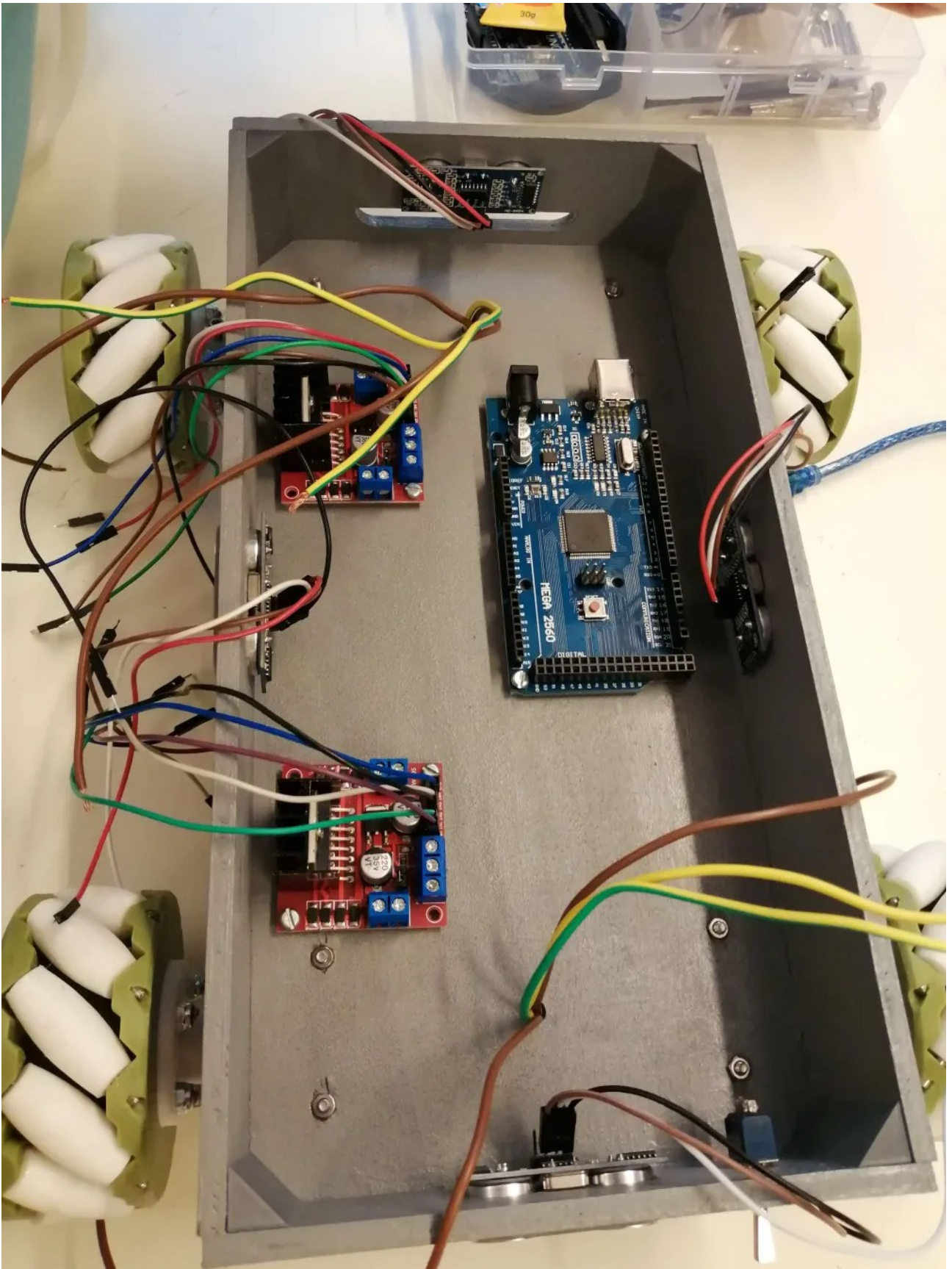
## Rapport de séance 5:

Dans un premier temps, nous sommes allés au FabLab afin de récupérer la partie « couvercle+bac » de notre robot. Ce sont comme deux boîtes à chaussures, l'une vient fermer le corps de notre robot, et la seconde est sur l'autre, dans le sens inverse, et sert de bac dans lequel les charges utiles seront mises. Nous nous sommes donc servis de la découpeuse laser. Toutefois cette procédure fut très chronophage pour diverses raisons... de même que pour le bac, initialement prévu en plexiglass, le couvercle en plexiglass nous a été interdit, nous avons donc dû nous rabattre sur du bois.

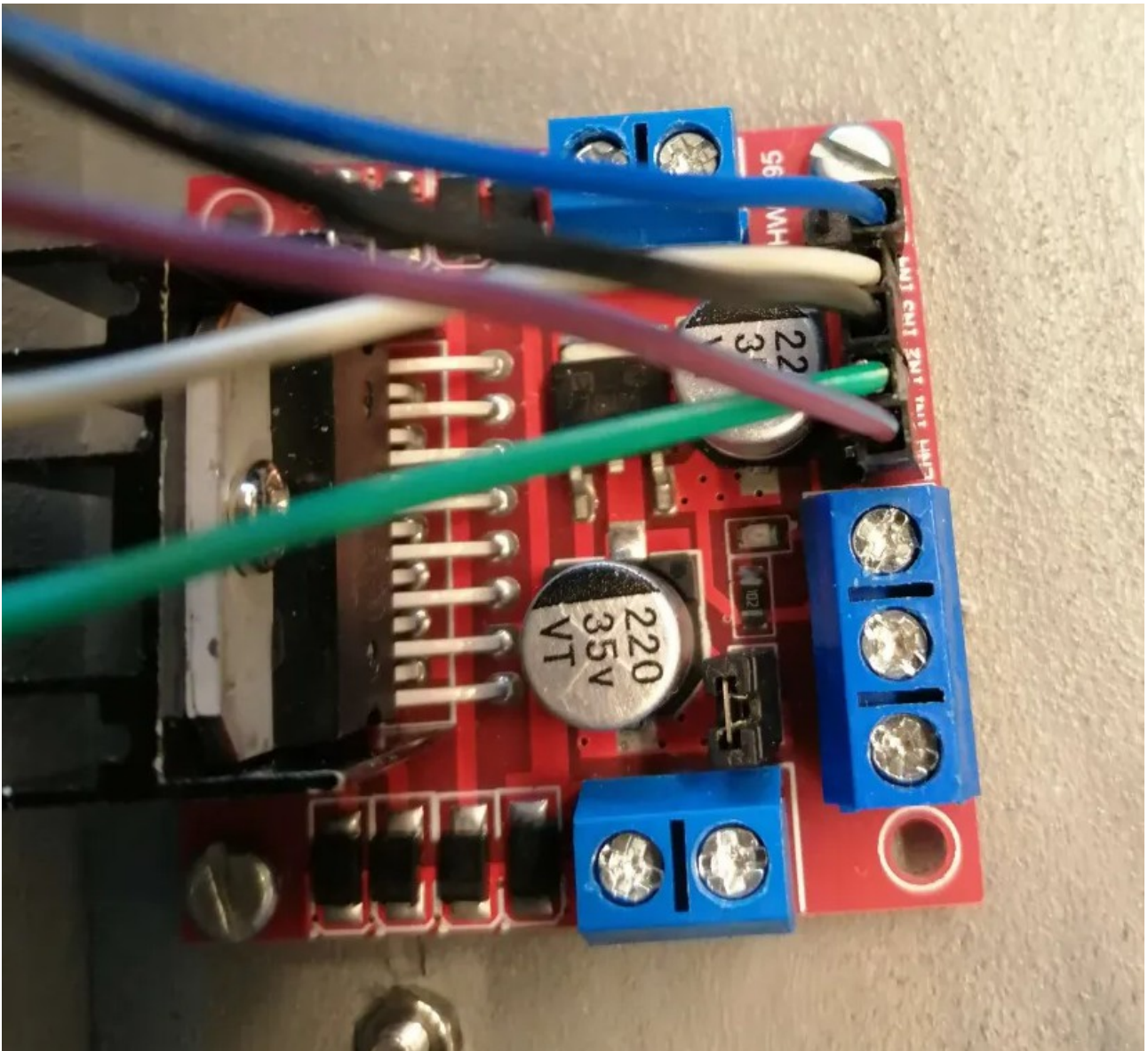


Après cela, Valentin m'a montré tout le fonctionnement de l'application de contrôle du robot à distance via AppInventor. (Nous avons également présenté notre robot à un lycéen qui découvrait le cours en ce moment, ce qui a pris un peu de temps.)

Enfin, nous avons commencé à assembler les composants à l'intérieur du corps du Robot. Nous avons pris des vis 2x8 pour fixer les composants dans le robot







Nous avons pu récupérer une batterie qui sera visible sur la dernière photo, nous la testerons bientôt mais elle devrait répondre à nos attentes. La batterie sera liée aux moteurs, une pile 9v sera liée à tout les autres composants.

Pour finir le cours nous avons pris de quoi couper et dénuder les câbles pour pouvoir faire le câblage de manière efficace et esthétique (cable management) : exemple sur un pont en h :

