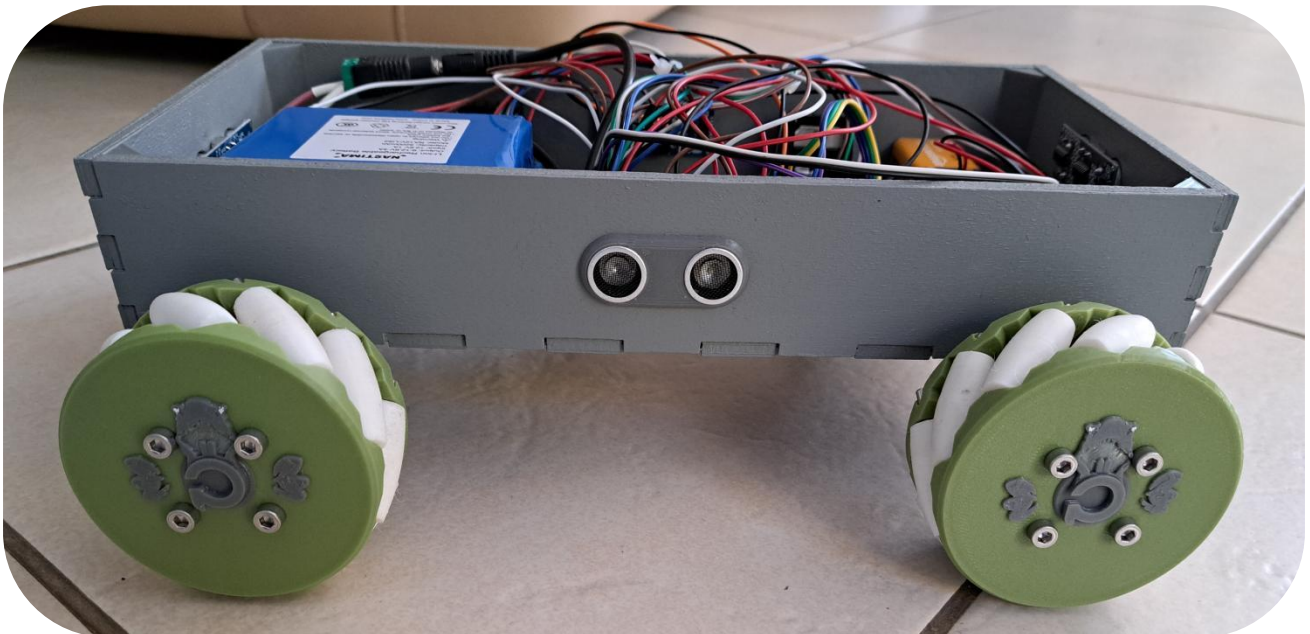
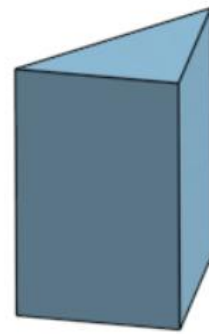


## RAPPORT DE SEANCE 6 :

Durant la **sixième séance** nous avons modélisé des triangles sur **OnShape** afin de solidifier la **structure du bac** et de la plate-forme et nous avons peint le bac en gris foncé. Nous avons également imprimé des **logos de Polytech** (nous avons pris une image du logo et nous avons esquissé/extrudé le tour).



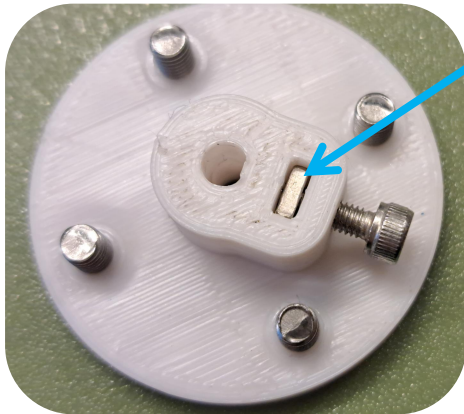
Ensuite, nous l'avons **testé dans le couloir** avec l'application sur une **tablette**. La plate-forme se **déplace correctement** et **tourne parfaitement**.

Cependant, des **roues sont parties** car la **vis de serrage** de l'axe du moteur ne serrait plus. Nous avons donc **rajouté un écrou carré dans la fente du coupleur** afin que la vis ait une **force de serrage** beaucoup **plus importante**.

Celui-ci ne **rentrait pas** dans la fente donc un **professeur** à eu l'idée de **chauffer la pièce** et l'écrou est finalement **rentré**.

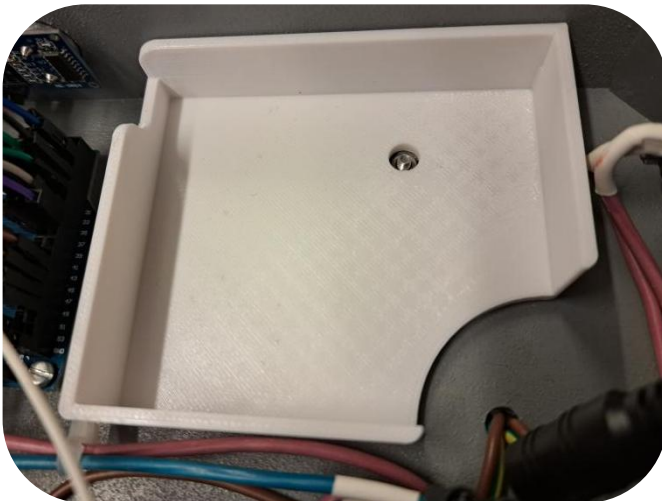
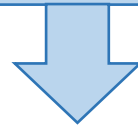
Nous avons pu **parler à des lycéens** en exploration et nous leur avons **expliqué le projet arduino**.



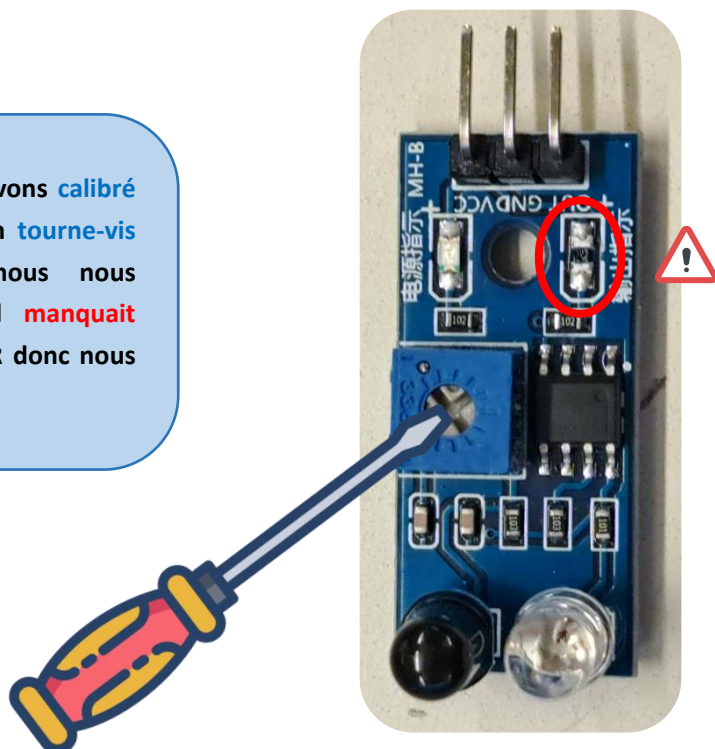


Écrou carré dans la fente

En le testant, nous nous sommes aperçus que la batterie bougeait beaucoup trop donc nous avons imprimé un support pour la caler.



Pour continuer, nous avons calibré les capteurs IR avec un tourne-vis (potentiomètre) et nous nous sommes aperçus qu'il manquait une led sur 1 des 3 CIR donc nous l'avons changé.



Enfin nous avons **continué le code arduino**, nous avons attribué les pins des **moteurs, capteurs...**



```
//Moteur Avant Gauche
const int ENAVG = 2; //enable avant gauche...
const int INAVG1 = 23;
const int INAVG2 = 24;
```

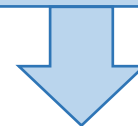
```
//Moteur Avant Droite
const int ENAVD = 3;
const int INAVD1 = 26;
const int INAVD2 = 27;
```

```
//Moteur Arriere Gauche
const int ENARG = 4;
const int INARG1 = 29;
const int INARG2 = 30;
```

```
//Moteur Arriere Droite
```

● ● ●

Il n'y avait **plus de pins 5V** donc nous avons **branché les alimentations des capteurs** sur des **pins digitaux (0/1)** et nous les avons mis en **HIGH**.



```
// Allimentation 5V capteur
pinMode(34, OUTPUT);
pinMode(35, OUTPUT);
digitalWrite(34, HIGH);
digitalWrite(35, HIGH);
```

Résolution de problème :

```
// si le capteur ne detecte rien il renvoie 0 (donc erreur)
if (distAV == 0){
    distAV = 300;
}
if (distAR == 0){
    distAR = 300;
}
if (distG == 0){
    distG = 300;
}
if (distD == 0){
    distD = 300;
}
```