

Weekly Report n°9 :Objectif de la séance :

- Finir le code des 4 moteurs horizontaux.

Pour débiter la séance, nous avons réinstallé notre montage électronique à 4 moteurs. Hélas nous avons vite rencontré des problèmes de connectiques et en conséquence des « bugs » sur le fonctionnement de nos moteurs. Mr. Masson nous a alors fortement conseillé d'assembler la structure de notre robot, et d'y fixer nos moteurs avec leurs câbles.

Nous avons donc stoppé la programmation et écouté ses conseils. J'ai redécoupé certaines pièces à la découpe laser à la suite d'erreurs de mesure. Pour fixer les différentes parties entre-elles, nous avons opté pour un système de vis-écrou, ce qui nous a permis d'obtenir la maquette ci-dessous.

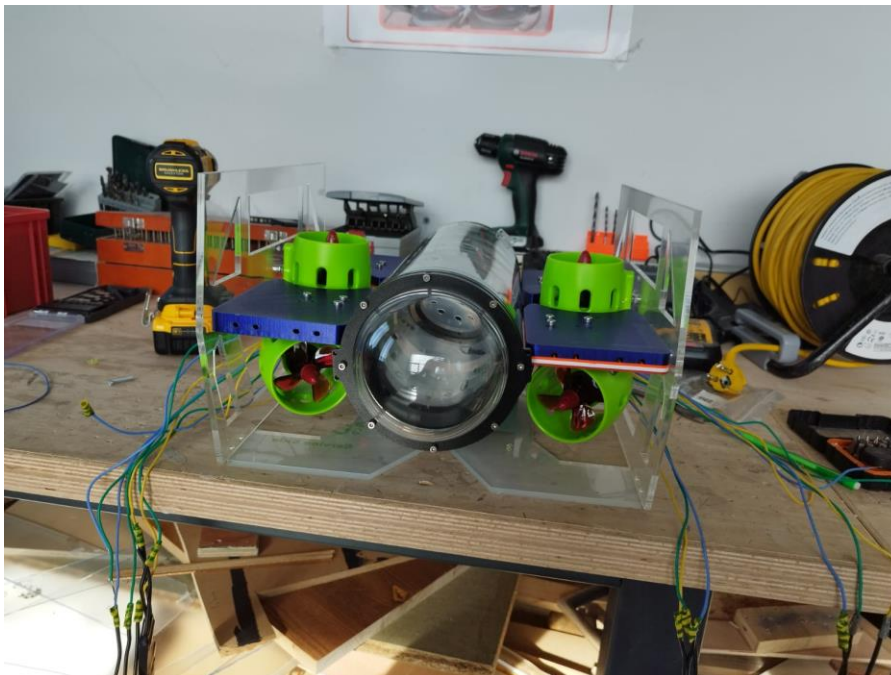


Figure 1 : assemblage structure.

Cette étape fût assez longue et nous a occupé une grande partie de la séance. Nous avons ensuite scotché proprement nos câbles afin de pouvoir facilement s'y retrouver.

J'ai débuté la soudure servant à lier nos câbles à nos ESC par l'intermédiaire de connecteurs T160.

Enfin, les profs de mécanique se sont intéressés à notre projet et nous ont conseillé d'utiliser des presses étoupe pour notre étanchéité.