

Rapport de séance n°9 :

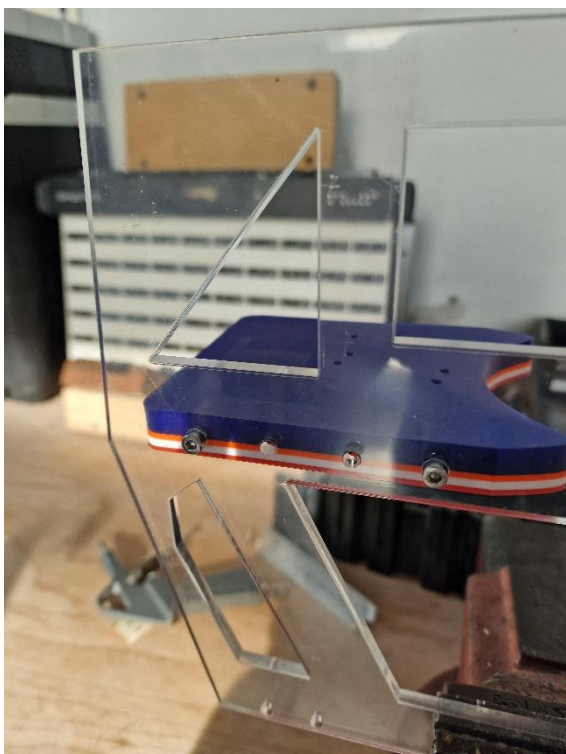
Déroulé de la séance : - Assemblage du prototype de Nemo avec les moteurs.

Début de séance : Pour débiter la séance nous avons reproduit les branchements des 4 moteurs de la séance précédente pour essayer de corriger le problème de fonctionnement des moteurs lorsque le joystick s'orientait suivant l'axe X.

Après plusieurs essais et changement au niveau du code restés infructueux nous avons demandé conseil à M. Masson qui nous à conseillé de fixé dans un premier temps les moteurs à la structure pour éviter d'avoir des amas de câbles pouvant causer des courts-circuits.

Montage de la structure :

Dans un premier temps nous avons démonté les supports moteurs, visés à l'ancien prototype de Nemo en contreplaqué, pour les fixer à la nouvelle structure en plexiglass.

Fixations des supports moteurs aux parties latérales de Nemo :

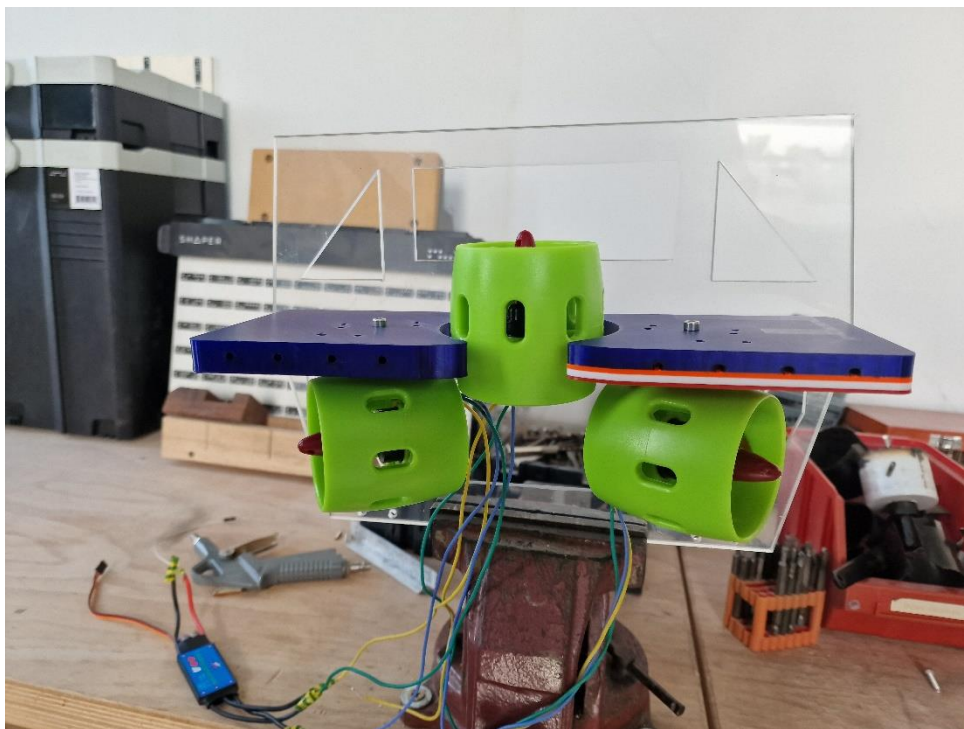
Par soucis d'économie de vis nous avons fixé les supports moteurs uniquement grâce à deux vis M3 situées aux extrémités des supports.

Fixations des moteurs : Une fois les supports fixés, nous sommes passé à la fixation des moteurs. Or nous nous sommes rendu compte que les trous prévus sur les moteurs pour permettre leurs maintiens en position n'était pas filetés. Nous avons donc agrandi les trous par le biais d'une vis M3 pour permettre à ceux-ci d'être fixés.

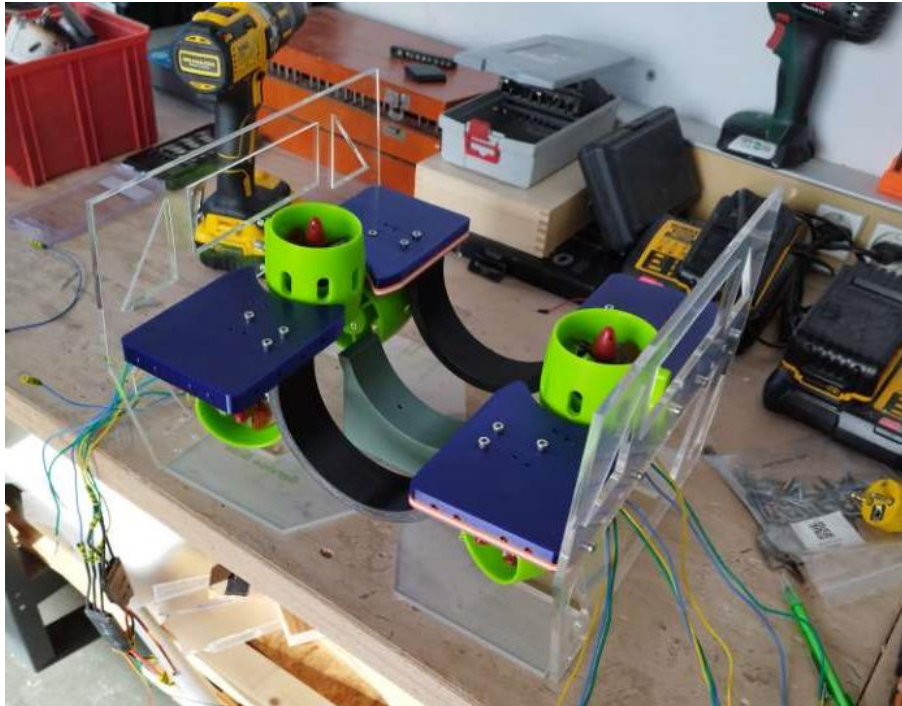
Agrandissement des emplacements de vis :



Fixations des moteurs :

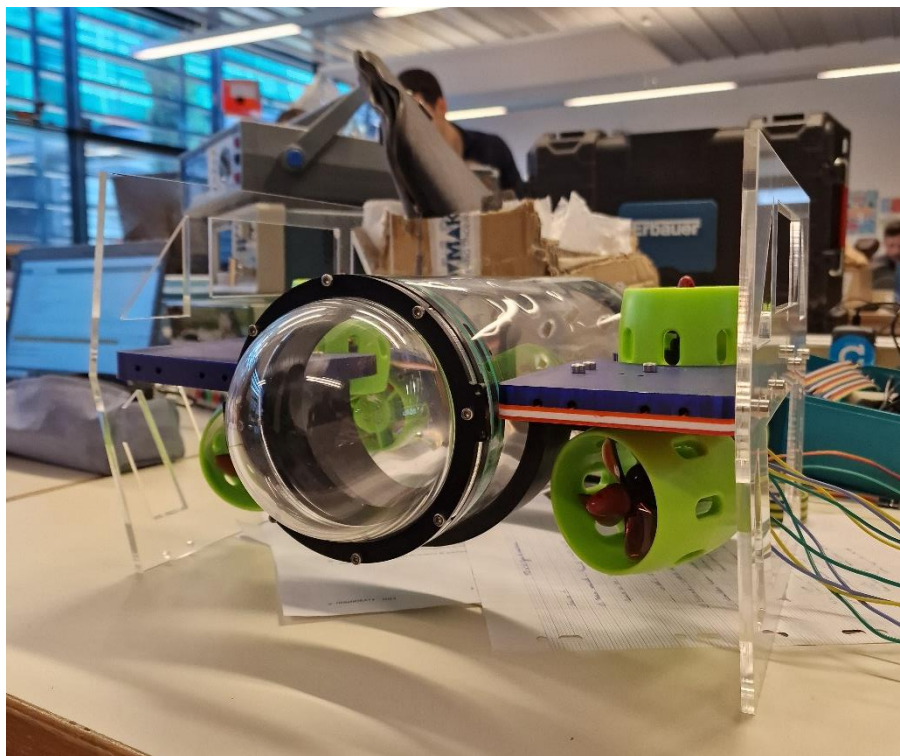


Fixations des demi-cercles de maintien du tube central :



Le socle inférieur ainsi que le support central du tube n'ont pas été fixés à la structure pour l'instant car quelques modifications sont à prévoir pour leurs maintiens en position.

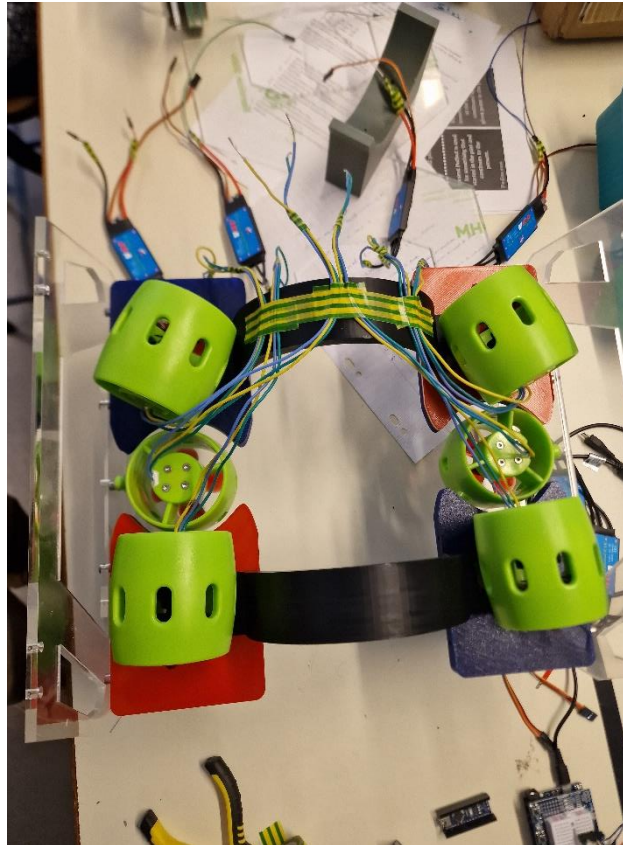
Aspect global du prototype :





Pour finir nous avons essayé de rassembler les câbles et de faire en sorte que ceux-ci ne soient pas emmêlés les uns aux autres. Pour cela nous avons fixé les groupes de câbles appartenant aux mêmes moteurs par le biais d'adhésif.

Fixation des câbles des moteurs :



Objectifs prochaine séance : - Résoudre les problèmes de contrôle des moteurs

- Test de contrôle des moteurs grâce à une télécommande Arduino