

Rapport de séance n°15 :

Déroulé de la séance : - Préparation de la présentation de mi-parcours

- Résolution des problèmes lors du contrôle des moteurs
- Révision du rail centrale
- Reconception de la plateforme centrale

Lors de la première heure de la séance, Victor et moi avons regroupé tout nos composants et avons testé les moteurs pour que tout soit prêt pour la présentation orale.

A ce moment nous rencontrons les mêmes problèmes que lors de la séance précédente, qui étaient qu'uniquement un bouton sur 4 était fonctionnels. Après quelques temps de réflexion nous avons compris que ce problème était simplement dû à une erreur au niveau de l'utilisation des Pins de la carte Arduino. En effet nous avons branché deux boutons sur les pins 0 et 1 de la carte ce qui créait cette erreur.

Après avoir reparamétriser notre code et nos branchements, les 4 boutons étaient fonctionnels et le paramétrage des moteurs était concluant.

Rail central :

Lors de cette séance j'ai remarqué que les tiges filetées étaient désaxées. En effet celles-ci étant d'un côté fixées aux pas de vis du joint et de l'autre aux fixations rajoutées. Le rail n'était donc pas rectiligne mais plus dans une forme de V.

Pour cela j'ai donc réimprimé deux supports de rails pour les fixer là où les rails étaient visés directement aux pas de vis.



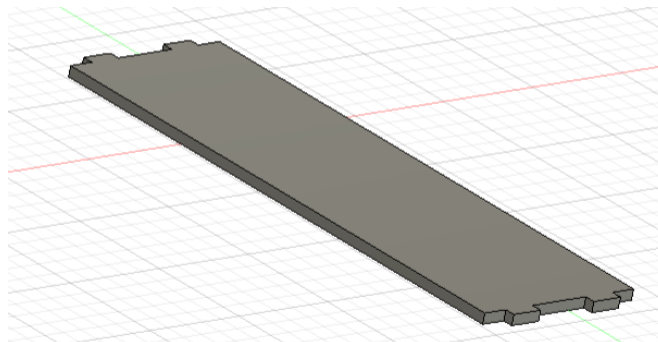
Plateforme centrale :

Suite ce changement j'ai revu la conception de la plateforme centrale en optant sur ce que l'entreprise BlueRobotics pouvait faire sur leurs robot BlueROV2.

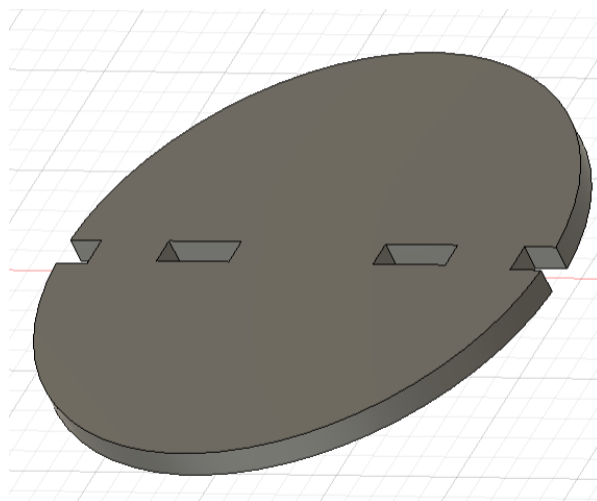


Tube centrale du BlueROV2

Modélisation :



Plaque centrale



Cercle de maintien

Résultat :



Suite à ce premier prototype j'ai modifié ma conception pour « ouvrir » un des cercles pour laisser passer les câbles et revoir certaines dimensions.

Modélisation révisée :

