

Weekly report n°13 :Déroulement de la séance :

- Code de la manette.
- Réparation bulle.
- Questions sur le problème d'étanchéité.

Dans un premier temps, nous avons retouché et terminer le code la manette, Léo s'occupant de la croix directionnelle et moi du joystick. Il ne manque plus qu'à assembler électroniquement ces deux composants ensemble, ainsi qu'à souder les derniers câbles, et nous pourrions débiter les premiers essais et paramétrages.

La semaine passée, nous avons à cause d'une mauvaise manipulation, fissurer notre bulle en plexiglass. Nous nous sommes donc occupés de la réparer, en utilisant de la colle acrylique, un choix découlant des conseils du Fab-Manager.

Lors du temps de séchage, nous avons fait un point sur la dernière commande que nous devions passer afin de rendre notre robot fonctionnel : une carte électronique relié à notre capteur de pression, des gaines étanches afin de pouvoir y glisser les câblages des moteurs, des lumières-leds étanche pour rendre Nemo opérationnel dans les eaux sombres.

Avant de pouvoir réaliser les tests aquatiques, nous avons certains problèmes majeurs à régler, en effet une fois la colle sèche, nous avons fait le test de plonger le cylindre en plexiglass dans l'eau. A notre grand désespoir nous avons constater que notre cylindre se remplissait d'eau, par des entrées étant autres que les fissures réparées.

En effet le matériel acheté relève de défauts d'étanchéité à la jonction entre le cylindre et la bulle. Mr.Pluinage nous a conseillé de rajouter un joint entre ces deux parties, et si cela ne convient toujours pas, couvrir la zone de colle acrylique et de résine époxy.

Pour les prochaines séances :

- Assembler la manette et la relier aux moteurs.
- Réaliser les premiers tests dans l'air.
- Aménager l'électronique embarquée dans le cylindre.
- Débiter l'étanchéité finale (boucher certains orifices, mise en place de gaines etc...).