

Weekly report n°15 :Déroulement de la séance :

- Présentation mi-parcours.
- Etude du stockage intérieur.
- Ajout des moteurs verticaux.

Afin de présenter une démonstration pour notre soutenance, nous avons réalisé les branchements nous permettant de montrer les moteurs horizontaux en action guidés par la manette de direction.

Après cette courte présentation, notre objectif est désormais de rendre le robot apte à aller sous l'eau. Pour ceci toute l'électronique doit être rangée et facilement accessible dans le cylindre. Nous avons donc continué la conception d'un tiroir, composé d'une plaque de contreplaqué sur laquelle seront fixés les composants, cette dernière couissant sur des rails métalliques.



Figure 1 : photo tiroir.

Enfin, j'ai arrangé le code des moteurs verticaux afin de le rendre plus simple, puis je l'ai fusionné avec celui des moteurs horizontaux, afin de tout pouvoir diriger à partir de la même carte. Nous avons fait le constat que si nous souhaitons contrôler les moteurs et les capteurs à partir d'une seule carte, il faudra se pencher vers la Arduino Méga.

Une fois le code moteur terminé, j'ai câblé les moteurs verticaux.

Tous nos codes sont disponibles en cliquant sur le lien suivant :

<https://github.com/VicRoss2409/3Aproject>