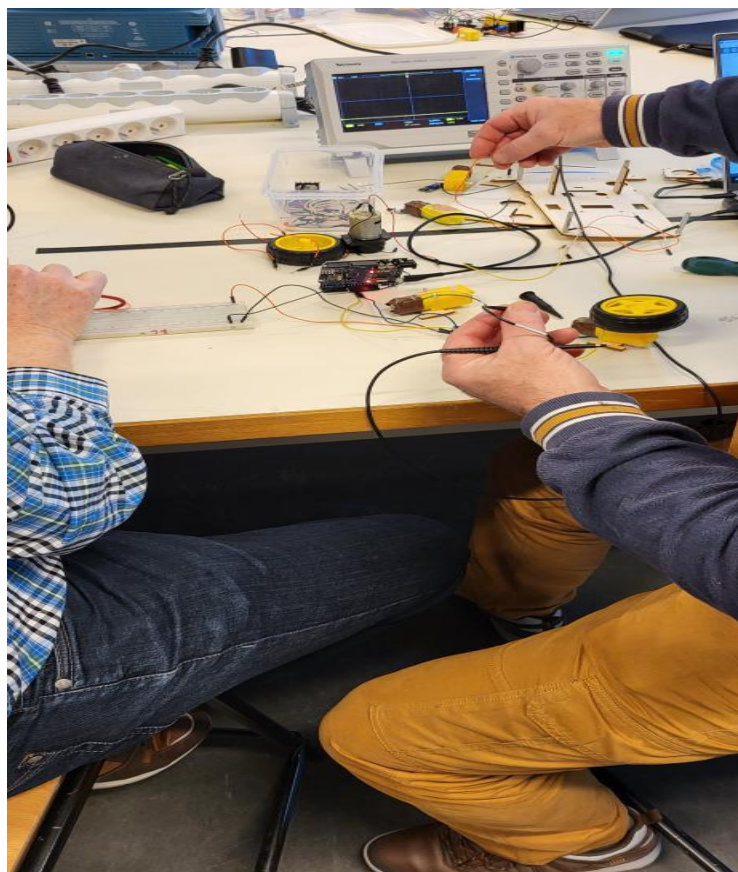


## Compte Rendu TP2 – Le Yodilus

Au cours de cette séance je me suis focalisé principalement sur un moteur qui semblait ne pas vouloir marcher au cours de la dernière séance. J'ai dû faire appel à un professeur afin de pouvoir vérifier que le soudage était bon (par précaution nous avons donc décidé de le refaire afin de s'assurer que celui-ci avait bien été réalisé lors de la séance précédente). Une fois cette opération terminée, j'ai tenté de réexécuter le code Arduino (voir TP1) sur le moteur, mais là encore j'ai rencontré plusieurs problèmes.

En effet, après vérification avec les professeurs, nous avons constaté que le moteur présentait des balais internes complètement pliés.

Par la suite, nous avons également rencontré des problèmes de communication entre la carte Arduino et l'ordinateur, bien que nous ayons réussi à résoudre cette problématique un peu plus tard au cours de la séance. Néanmoins, une nouvelle difficulté c'est présentée en relation cette fois-ci avec le pont en H. En effet, lors de l'utilisation des moteurs, nous avons observé une notable perte de puissance, ce qui nous a amenés Yoan, les professeurs et moi-même à explorer plus en profondeur ce problème.



Nous avons perdu pas mal de temps au cours de cette séance, mais les problèmes majeurs ont pu être résolus. A priori il ne devrait plus y avoir de problèmes lors de la prochaine séance.