

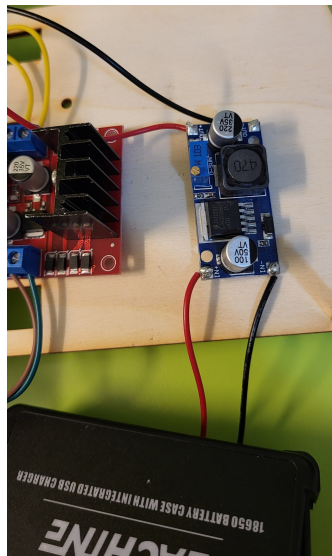
Yodilus

Un début de séance similaire aux 3 autres, commençant par une réinstallation du driver qui semble se faire enlever par mon anti-virus, des fois même en pleine séance.

Une fois tout en ordre, avec Adil nous avons collé une bille le chassis à fin de stabiliser le robot et de pouvoir le faire avancer. Nous avons utilisé de la colle à bois pour coller les 4 supports au chassis, et enfin un pistolet à colle pour y coller la bille.



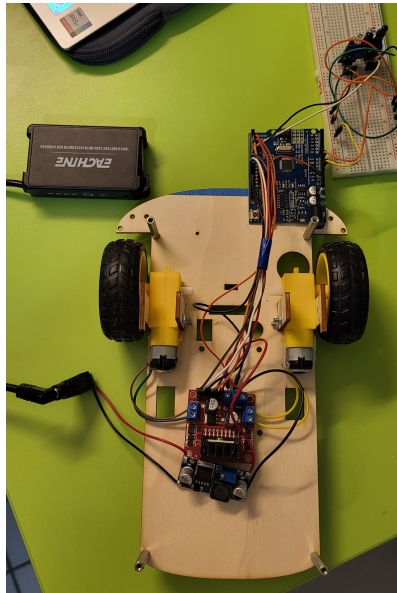
J'ai ensuite connecté la batterie de li-ion qui délivre 7.4V. J'ai donc du utiliser un convertisseur DC (avec un potentiomètre qui permet d'ajuster la conversion), pour ne pas abimer les moteurs qui ne peuvent recevoir que 6V max.



Notre robot doit transporter de l'eau, il fallait donc un réservoir, que j'ai modélisé avec boxes.py, pour qu'elle puisse contenir max 500mL d'eau. On l'aura à la prochaine séance.

Nous avons passé l'oral de mi parcours.

Puis nous avons rencontré des problèmes de communications avec les 2 ordinateurs et les 2 cartes arduino.



Objectif de la prochaine séance : faire fonctionner les capteurs, et finir le module pompe + réservoir + alimentation.