

Compte-Rendu n°6 Consalvi Nicolas

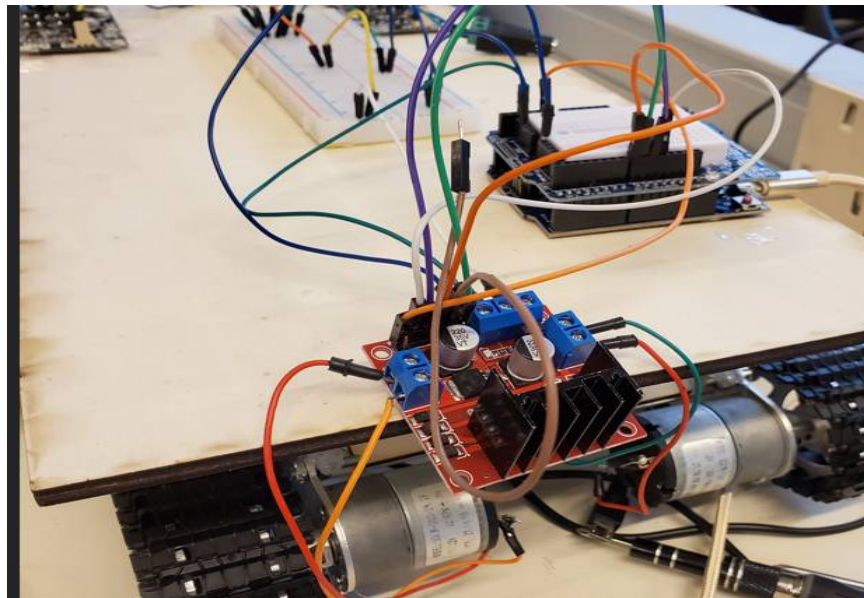
Après avoir réalisé la présentation de mi-parcours avec mon binôme, on m'a confirmé le fait que les Pont en H, modèles Cytron, utilisés pour la motorisation arrière du robot sont en rupture de stock et n'arriveront pas avant un certain temps.

Au lieu de continuer sur le développement du châssis, j'ai préféré passer ces deux heures de Robotique dans le but de finir la motorisation du robot.

Motorisation Avant

A)Branchements

J'ai donc décidé d'utiliser un autre pont en H, capable de driver les deux moteurs avant simultanément. Ce dernier est relié à une nouvelle carte Arduino(elle responsable de la motorisation avant)



Branchements du pont en H L293D

Je me suis référé à la documentation du modèle (L293D) dans le but de comprendre les nouveaux branchements à réaliser, puis j'ai déssoudé et ressoudé de nouveaux fils aux moteurs avant (les fils précédents étaient trop courts)

B)Codage

J'ai également créé un programme Arduino dans le but de tester l'activation des deux moteurs avants (aucun problème détecté avec le nouveau pont en H, les moteurs fonctionnent parfaitement)

Objectif pour la prochaine séance : brancher les capteurs ultrasonores pour terminer la motorisation + détection d'obstacle du robot / Avancer sur la conception du châssis.