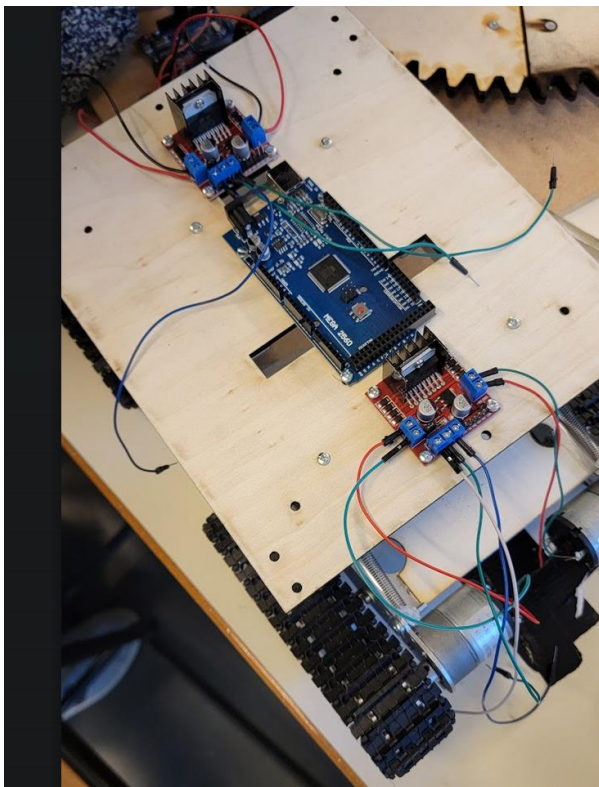


Compte-rendu n°11 Projet

l-découpe laser de la planche en bois réalisée sur Inkscape puis fixation au châssis.

Suite à la modélisation de la version finale de la planche sur Fusion 360 (dernière séance), qui va être fixée au châssis. J'ai procédé à la découpe laser de la planche au fablab et à l'impression de 6 supports de capteurs ultrasonores en PETG aux bonnes dimensions.

J'ai ensuite fixé les différents composants nécessaires à la motorisation sur la planche (2 ponts en H L298N/ carte arduino méga/supports des capteurs ultrasons imprimés en 3D au fablab). Voir photo ci-dessous.



Carte méga+Ponts en H fixés



Support de capteur ultrason fixé.

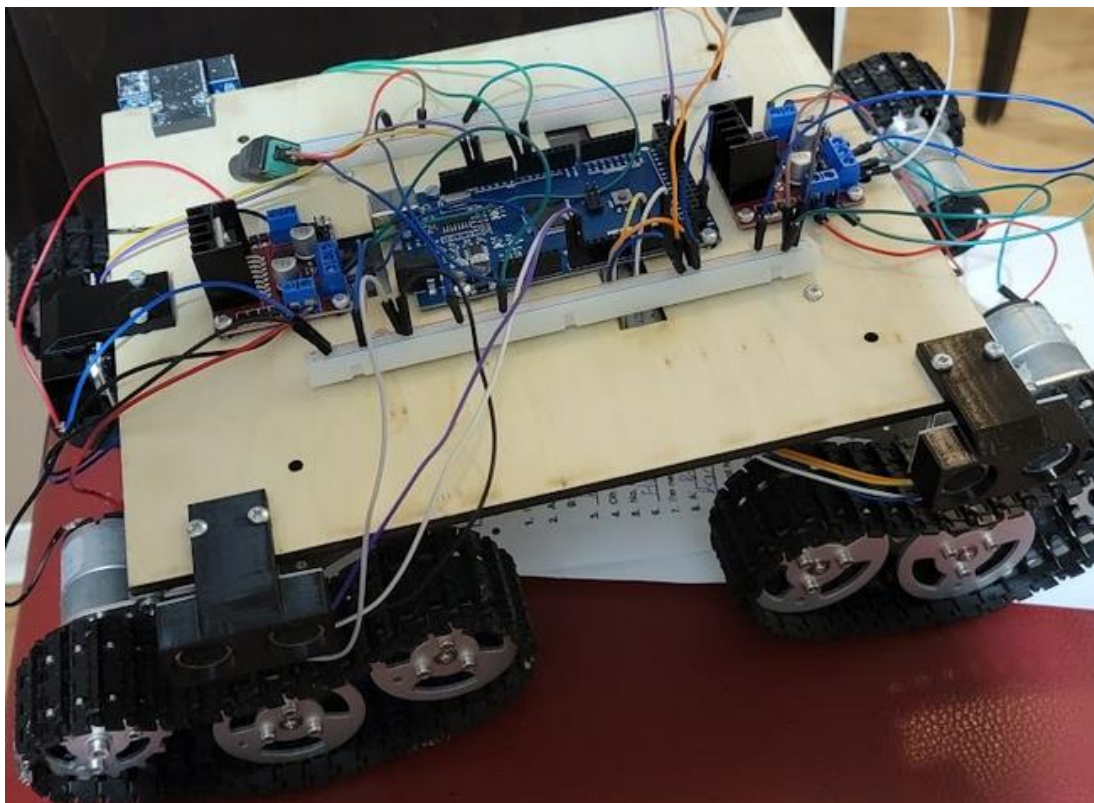
J'ai finalement coupé les vis dépassant de la planche en bois à l'aide d'une meuleuse dans le but de la visser sur le châssis en aluminium de notre robot.



Exemple de vis coupées à la meuleuse

II-Branchement des fils.

J'ai rebranché les fils des capteurs ultrasonores et des ponts en H à la carte arduino méga. Pour faciliter l'arrangement des fils, j'ai opté pour l'utilisation de deux breadbord sur lesquelles les pins sont toutes au même potentiel : 5V/Ground/+12V.



Vue d'ensemble du robot

Objectifs pour la prochaine séance : Terminer les branchements/ modifier le programme arduino de détection d'obstacle pour l'adapter aux nouveaux pins de la carte méga/ Test du Robot/ Réalisation d'un deuxième étage.