

RAPPORT DE SEANCE DU PROJET ARDUINO

04/03/2022

A- A la maison

Tous les programmes sont maintenant achevé, j'ai donc tous mis sur un seul programme et modifié le premier programme avec la télécommande à infrarouge. Afin que quelque soit le bouton appuyé, le cervo moteur s'active. J'ai également programmé la descente du dos d'âne.

J'ai amélioré le code afin que quand le véhicule dépasse une certaine vitesse, l'écran lcd affiche « Ralentissez » et active les servos moteur. De même lorsque le vehicule arrive à bonne vitesse, l'écran lcd affiche sa vitesse et le message suivant « Bonne vitesse » sans activer les servos moteurs

B- Fablab

La partie code terminé, il fallait que j'aide Adam à concevoir le dos d'âne. Nous avons donc nos deux planches et le support.

Nous avons mesuré et calculer la longueur du dos d'âne. Nous avons donc découpé les bords du support afin que les planches coïncident entre elles. Cependant problème, il nous fallait une charnière pour pas que les planches sortent du support et ne pas déchirer l'autre partie des planches. Pour soulever les planches sans les déchirer il suffit de se placer les servos moteurs vers le centre des planches et non dans les extrémités. Monsieur Masson nous a donc conseillé de mettre du scotch aux extrémités des planches. Avec plusieurs essais cela fonctionnait bien.

Les servos moteurs étant trop épais il faut les placer au même niveau que les planches à l'état initial.

Pour rendre cela possible nous avons dessiner des carrés un petit peu plus grands que les servos moteurs. Nous avons donc percé ces trous et finis les contours à la lime. Travail fastidieux mais nécessaire.

Enfin nous avons sur élever notre support avec des cales en bois de quelque centimètre (pas trop grand car à la position initiale la voiture doit sans problème franchir l'obstacle). Nous

avons donc pensé minutieusement au placement de ces cales car nous voulions un support droit.

Il nous reste plus qu'à placer les servos moteurs et fixer notre radar

Problème : Ce qui nous a pris du temps est de concevoir notre charnière