

RAPPORT PROJET ARDUINO

SEANCE DU 10/01/2021

A- Oral Intermédiaire

Aujourd'hui était le grand jour, nous sommes passés en premier pour notre oral intermédiaire afin de présenter l'avancée de notre projet jusqu'à présent. Je ne dirai pas que c'était un succès mais pas un échec total non plus. J'ai présenté le but du projet ainsi que la structure du dos d'âne (illustré avec une vidéo YouTube) tandis que mon binôme a montré ses programmes et montages pour le radar de vitesse et la télécommande capable d'escamoter le dos d'âne.

B- Progrès sur le mécanisme d'escamotage

J'ai poursuivi mes recherches pour le mécanisme permettant d'escamoter le dos d'âne plus particulièrement au niveau du coulisement d'une des faces de la rampe qui se rapproche de son homologue lors des deux faces s'inclinent. Le but est d'obtenir un sommet pour le dos d'âne et non pas un espace (c.f Tower Bridge, Londres). Il faut synchroniser le coulisement avec l'inclinaison puis bloquer la position une fois l'escamotage effectué afin d'éviter que tout s'effondre. D'autre part, j'ai avancé le code Arduino, particulièrement pour mettre en relation le radar capteur de vitesse et le moteur en fonction de la vitesse mesurée qui est inférieure ou supérieure à la « limitation » imposée). Mon camarade se chargera lui de la mise en relation de son programme de télécommande et le moteur du dos d'âne.

C- Difficultés

Il n'y a pas eu de nouvelles difficultés qui se sont présentées à nous mais celles présentes aux séances précédentes sont encore d'actualité. Etant donné que nous avons deux semaines sans séance il serait à notre grande avantage de rattraper notre retard pendant ce temps...