

RAPPORT DE SEANCE N°8

Le 13/02/2024

Aimée BOUKAMBA

ROBO3

Résumé de la séance

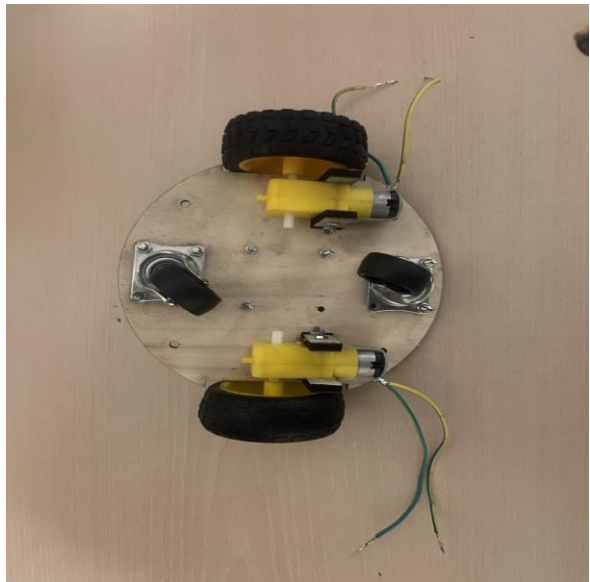
- Correction de la taille des capteurs ultrasons
- Correction de stabilité des moteurs sur la base
- Amélioration du code pour rouler
- Documentation autour de la carte jetson

Déroulement de la séance

Le modèle de base que j'ai découpé la semaine dernière pose un problème. En effet, il décale le moteur vers l'intérieur et raccourcit l'axe de fixation de la roue qui la rend instable. Je suis donc revenue à la configuration antérieure à une seule ouverture mais en utilisant de la colle à bois pour fixer le support du moteur à la base. La stabilité du moteur a été améliorée mais n'est pas encore assez satisfaisante pour moi. J'ai démonté-remonté la nouvelle base.

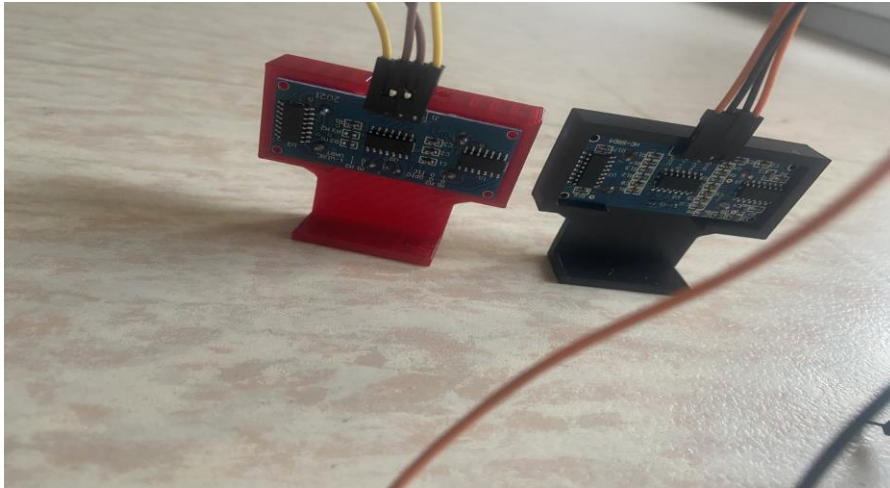


Fixation à un seul support du moteur



Fixation double mais à axe raccourci

Les supports de capteurs ultrasons précédents étaient parfaits. Un peu trop d'ailleurs puisqu'en effet les capteurs ultrasons y buttaient. J'ai donc agrandi les dimensions de ces derniers et relancé les impressions. Les nouveaux s'emboîtent parfaitement.



(En rouge, les capteurs trop petits et en noir, la version corrigée)

Le code pour rouler disponible dans la rubrique CODE_SOURCE a été amélioré mais peut pas encore être testé. En effet, ce code fonctionne avec trois capteurs ultrasons (avant, gauche et droite). Cependant, le capteur ultrason avant figure sur le troisième étage qui n'est pas encore monté.

[Code-source/Déplacement autonome at main · aimeeboukamba/Code-source \(github.com\)](#)

La gestion de l'autonomie du robot a également été sujet lors de cette séance. En effet, j'ai commencé la lecture de la datasheet rattachée au montage et à l'utilisation de la carte Jetson nano: [Jetson Nano Developer Kit \(nvidia.com\)](#).

Je termine ce rapport avec une image de la forme actuelle du robot Facio.

