

RAPPORT DE SEANCE N°1

Le 21/11/2023

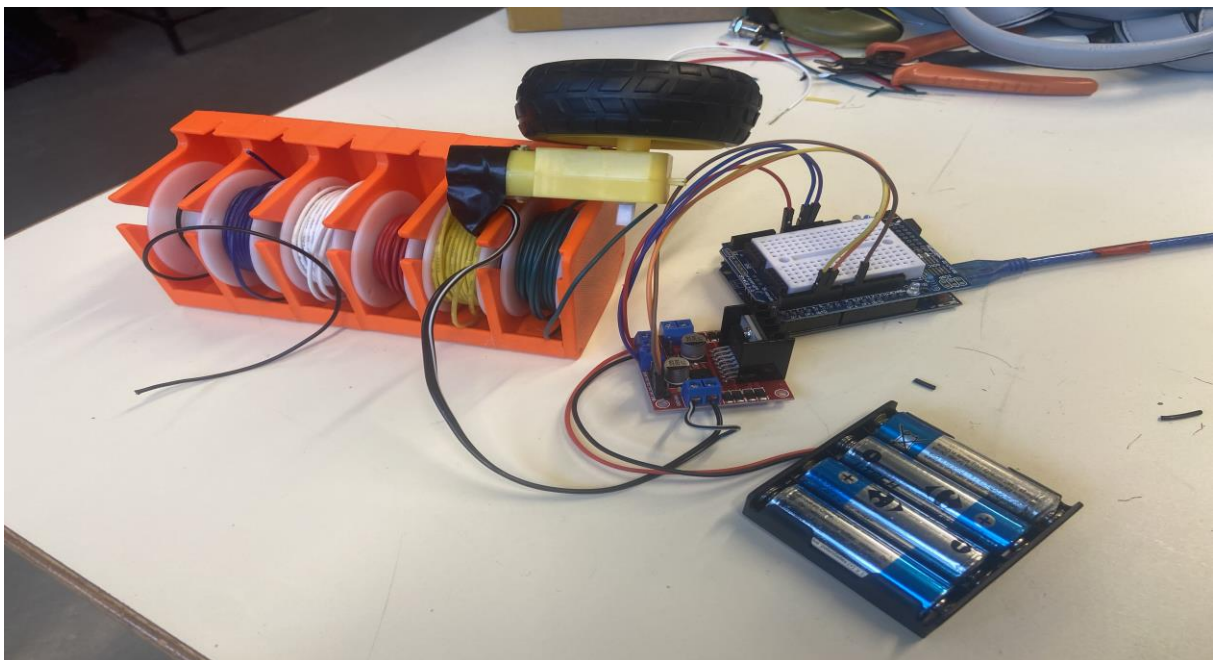
Aimée BOUKAMBA

ROBO3

Lors de cette première séance, j'ai décidé de m'intéresser à la base roulante de mon robot. Il était question de s'accorder sur une configuration pour le fonctionnement des roues. Après une lecture approfondie de la diapositive de monsieur Masson sur les moteurs avec Arduino, j'ai opté pour un quadruple demi-pont en H grâce au module L298.

J'ai utilisé pour mon test:

- Un module 298,
- Ma carte Arduino Uno,
- Un moteur CC + une roue,
- Un générateur de tension puis un boîtier à pile pour l'alimentation,
- Des fils bien évidemment....



Problèmes rencontrés :

Une maladresse de ma part a laissé échapper une erreur futile que monsieur Peter a su corriger. En effet, j'ai connecté le moteur aux mauvais ports sur le module L298 et de ce fait, j'ai perdu énormément de temps à tenter de corriger un code qui était correct.

Après des résultats concluants, j'ai décidé de m'intéresser aux capteurs ultrasons HC-SR04.



Là encore, nous avons utilisé la diapositive sur les capteurs de distances avec Arduino du cours de monsieur Masson.

Malheureusement, nous avons essayé les modules de la bibliothèque NewPing mais les essais n'ont pas été concluants. Beaucoup de temps a malheureusement été perdu pour le test moteur parce que comprendre l'évidence sus évoquée a relevé de l'intervention d'un encadrant et la séance s'est conclue sur un code non fonctionnel.

Le code visait à faire tourner le moteur tant que la distance perçue entre un obstacle et le capteur soit plus petite que 50 cm. Je continuerai les tests et les peaufinerai pour la prochaine séance.

Durant cette séance, j'ai également commencé à penser le croquis de la forme qu'aura le robot. Cependant, n'étant pas encore tout à fait au point sur le nombre de capteurs que j'y glisserais, les dimensions ne sont pas encore précises.