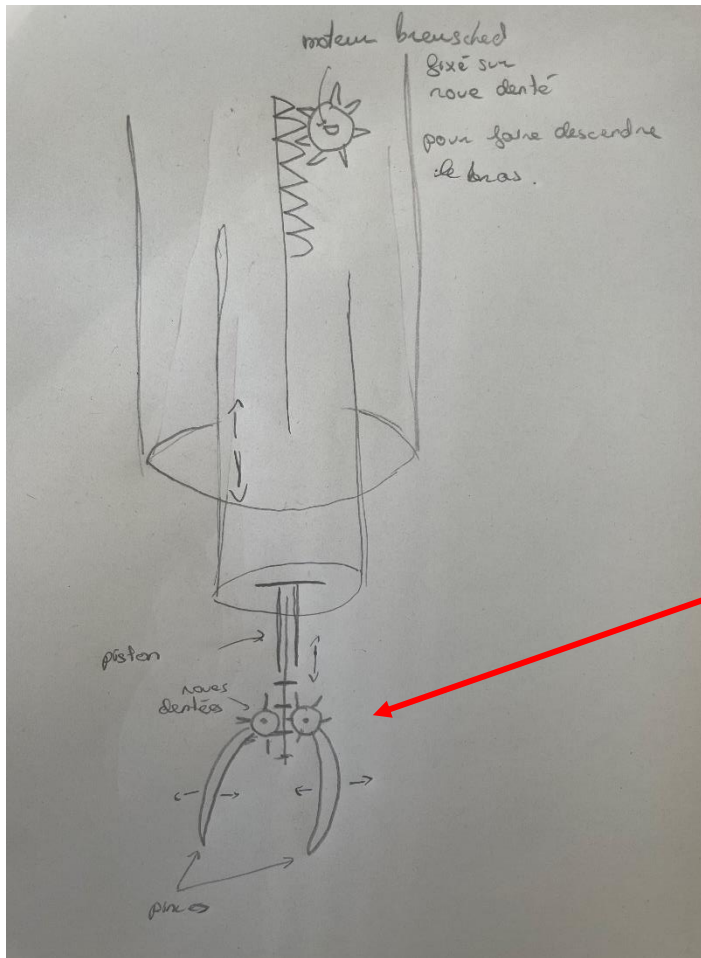


RAPPORT SEANCE 4 :

Durant cette séance, nous avons commencé à voir quels sont les objectifs réalisables dans le temps imparti par rapport aux idées énoncées la semaine dernière (bras télescopique, système de suivi de ligne...).

Avec mon collègue, nous avons déjà réussi à programmer et installer un radar capable d'arrêter la voiture si un obstacle se trouve devant elle.



Pour ma part, j'ai étudié les possibilités de la construction d'un bras. J'ai d'abord pensé à un système de fil pour descendre le bras et pour actionner les pinces. Néanmoins, avec ce système, nous ne parviendrons pas à attraper des objets lourds car c'est uniquement le poids des pinces qui feront résistance.



J'ai donc pensé à un autre système basé sur le principe du tire-bouchon permettant d'avoir plus de force pour attraper les objets lourds et bloquer les pinces.

Il nous sera donc nécessaire d'avoir deux moteurs : un moteur classique semblable à celui qui gère la vitesse des roues et un piston qui gèrera les pinces.

Le problème qui se pose est que désormais, trop de modules sont connectées au pont H, nécessitant alors trop de demande en tension. C'est pour cela que l'on nous a confié une batterie de 11,1 V. Mais, le pont H qui nous a été fourni n'accepte que du 9,5V. Un pont H admettant une plus haute tension sera donc nécessaire pour respecter un des points cruciaux du projet : rouler vite.