

Rapport de ma troisième séance du projet

Date : 11/01/2024

Résumé :

Lors de notre troisième séance de travail, je me suis concentré sur le début de la vraie construction de la voiture.

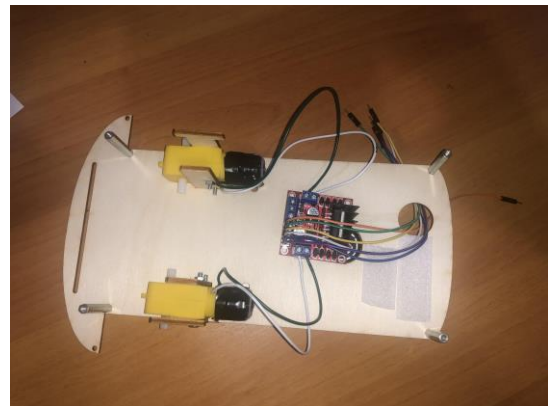
Tâches Accomplies :

- Apports des vis et matériaux nécessaires du fablab.
- Fixations des moteurs et roues sur le châssis.
- Dessin d'une partie sur laquelle sera fixée la caméra wifi.
- Début des recherches pour la connexion manette en Bluetooth.

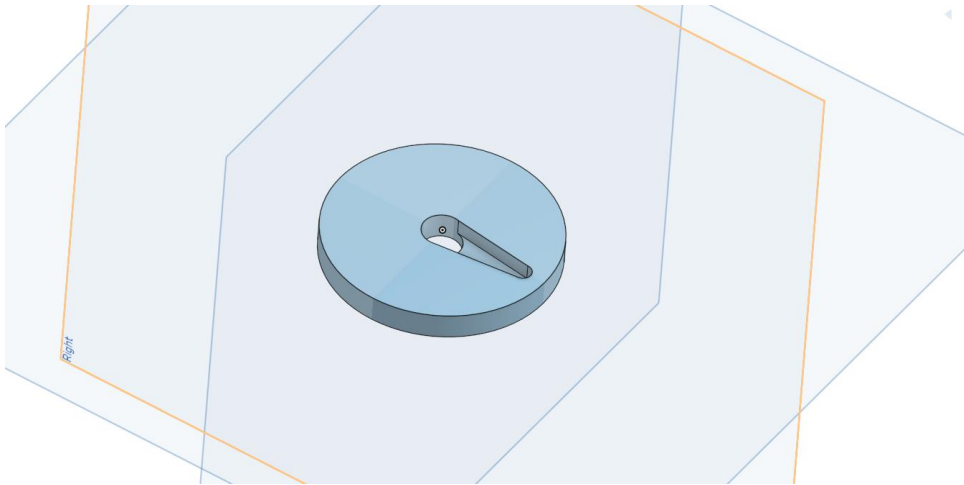
Au début de cette séance je suis parti au fablab pour chercher les matériaux (vis, scratch, etc.) pour pouvoir concrètement commencer l'assemblage de la voiture.

Avec Amine, nous avons fixé les deux moteurs sur le châssis, puis nous avons fixé le L298N grâce au scratch. La carte Arduino et les batteries sont aussi fixées grâce au scratch (pour pouvoir les utiliser dans des futurs projets).

Nous avons pris une boîte de piles "Eachine" qui prend 2 piles Li-ion et qui fournit 7,4V en sortie, donc cette boîte est plus avantageuse en termes de puissance comparée aux 4 piles que nous avons utilisées en cours pour les voitures...



Par la suite, avec Amine nous avons dessiné sur Onshape la partie sur laquelle sera fixée la caméra wifi, il a fait la partie principale dans laquelle sera installé le moteur servo pour tourner. De ma part, j'ai modélisé la partie qui se superposera sur la sienne et qui sera mobile pour tourner l'hélice du moteur servo. Nous allons probablement y ajouter plus tard une partie en plus pour bien fixer la caméra sur ce moteur servo.



Voici ma partie :



La partie modélisée ci-dessus sera rotationnel avec l'hélice sur l'image du moteur servo ici ^.

Ces deux parties seront imprimer en 3D au fablab pour la prochaine séance.

A la fin de la séance, j'ai commencé les câblages des fils partant des moteurs vers le L298N puis vers la carte Arduino ainsi que les fils partant de la boîte à piles vers le L298N.

J'ai aussi commencé à rechercher les méthodes que nous utiliserons pour la manette de la voiture mais je n'avais pas le module Bluetooth qui s'attache à l'Arduino donc je n'ai pas pu tester concrètement...

Prochaines Étapes :

La prochaine séance sera d'écrire le code Arduino, fixer la caméra sur la voiture et pouvoir télécommander la voiture et la caméra à partir du téléphone.

Conclusion :

Nous avons bien progressé sur notre projet.