

Rapport de ma quatrième du projet

Date : 1801/2024

Résumé :

Lors de notre quatrième séance de travail, je me suis concentré sur le test des différentes parties de la voiture.

Tâches Accomplies :

- Téléversement du code pour faire bouger la voiture.
- Test des moteurs.
- Faire tourner le moteur servo dans la pièce imprimée en 3D.
- Avancement sur le dessin du corps de la voiture.

Au début de cette séance je suis parti au fablab pour chercher les deux pièces que nous avons imprimé en 3D pour y mettre le moteur servo qui servira à faire tourner la caméra. Le problème été que la pièce supérieure été l'égerment plus petite que la taille de l'hélice du moteur servo donc j'ai dû la poncer pour que le moteur puisse entrer. Par la suite nous avons fixé cette pièce sur le châssis supérieure de la voiture (avec des vis et en perçant le bois).



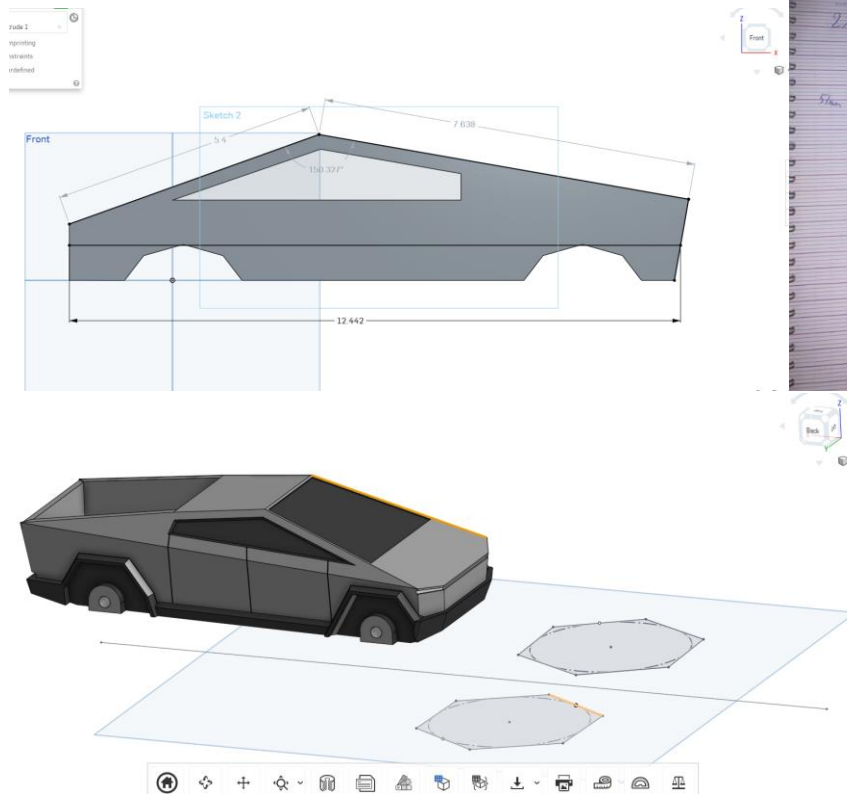
Nous avons ensuite téléverser le code qui fait tourner les moteurs (le même que nous avons coder en cours d'électronique) pour tester les moteurs des roues.

Nous avons aussi testé le moteurs servo en écrivant un petit code.

J'ai ensuite fait plus de recherche sur l'application "Dabble" qui nous servira potentiellement de manette pour télécommander la voiture et la caméra. Cette application

est sure "iOS" et "Android" donc cela sera plus avantageux que l'application "Bluetooth electronics" qui fonctionne uniquement sur Android.

Après cela, j'ai repris les sketches du corps de la voiture pour les améliorer et affiner les précisions. Premièrement j'ai refait le sketch sur une feuille puis sur onshape (en m'inspirant d'un dessin d'un cybertruck qui été déjà fait et publier sur Onshape). Nous essayerons lors de la prochaine séance de découper les morceaux en bois avec le laser. La seule difficulté sera peut-être d'exporter à partir de Onshape. Je n'ai pas utilisé Boxes PY car le côté de la voiture est plus complexe qu'un simple quadrilatère et nécessite des angles précis etc. (Je ne sais pas si cela aurait été possible sur Boxes.Py).





avoir en bois.

Voici les pièces que nous devons

Prochaines Étapes :

La prochaine étape dans le projet sera de faire la manette sur le téléphone pour télécommander la caméra ainsi que les directions de la voiture en utilisant le module Bluetooth.

Conclusion :

Le projet avance bien et nous commençons à avoir de nos idées de plus en plus concrètes.