

Rapport de la 4^e séance du projet

19/01/2024

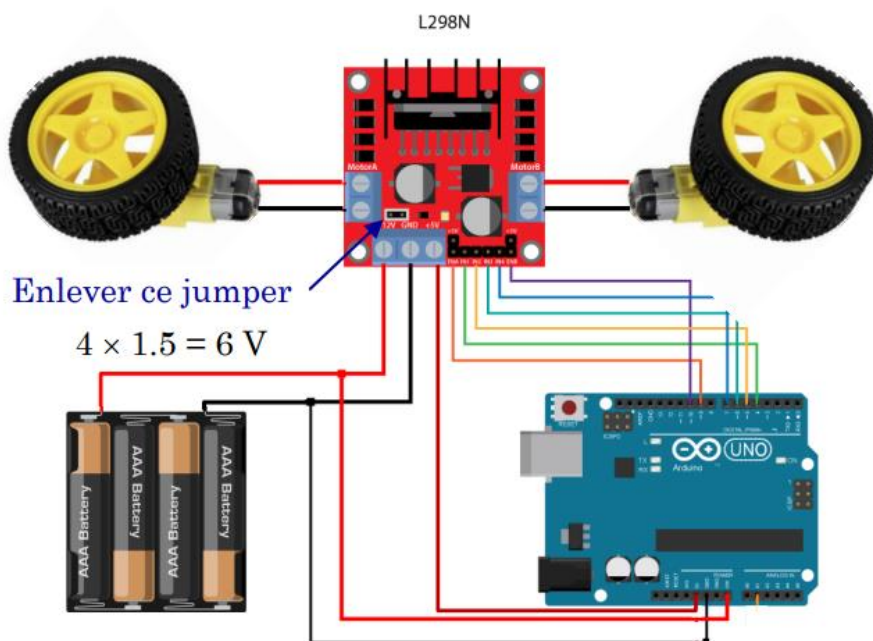
Objectifs :

- Faire rouler la voiture.
- Avancer sur l'utilisation de la caméra.

Tâches accomplies :

- Soudure des fils.
- Branchement des moteurs.
- Fixation du support de la caméra.
- Test des moteurs et du servomoteur.

Au début de cette séance j'ai commencé par monter les pièces sur la voiture. Pour ce faire j'ai utilisé le branchement des moteurs fourni dans le cours.



J'ai soudé certains fils en eux (ceux de la batterie avec ceux du 5V et du GND de la carte Arduino). Le fil branché sur le +5V de la carte LP298N ne se vissait pas car le bout en métal était trop fin, je lui ai soudé un fil plus épais. J'ai ensuite procédé au branchement sans la partie supérieur et écrit un court code pour tester le montage.

Nous avons ensuite fixé le support de la caméra sur la partie supérieure du châssis en le perçant et vissant.

Par la suite nous avons testé le servomoteur pour comprendre comment nous l'utiliserons.

Prochaine séance :

Lors de la prochaine séance nous finirons le montage de la voiture en y ajoutant le module Bluetooth et un interrupteur. Pour ensuite se concentrer sur la manette et le contrôle à distance du véhicule.