

# Rapport de la 3<sup>e</sup> séance du projet

11/01/2024

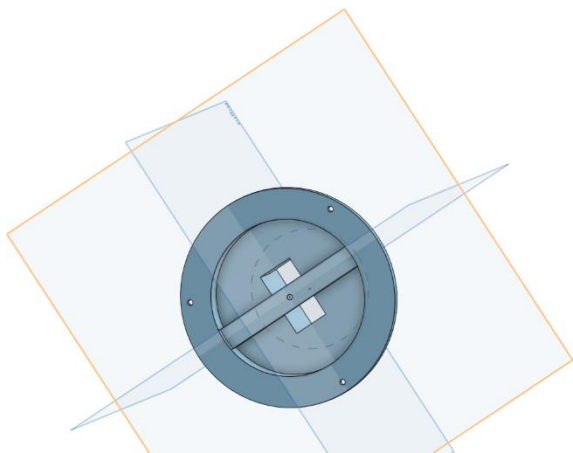
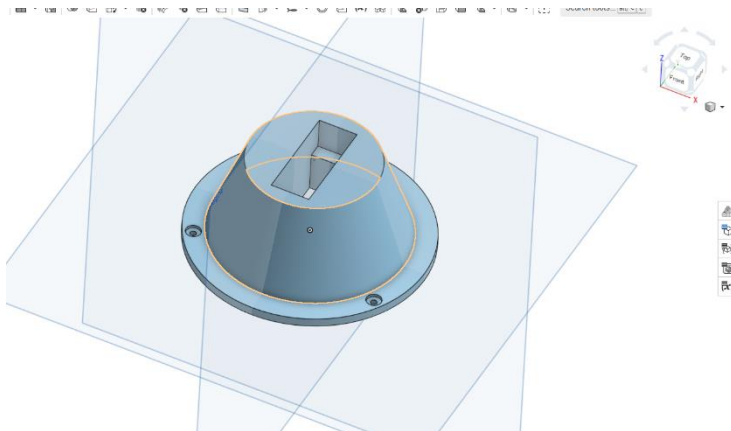
## Objectifs :

- Modéliser le support de la caméra.
- Coller les composants sur le châssis.

## Tâches accomplies :

- Modélisation de la partie fixe du support.
- Fixation de composants et des roues sur le châssis.

J'ai modélisé sur Onshape une partie du support de la caméra. Pour cela j'ai d'abord mesuré le servomoteur pour que l'on puisse placer à l'intérieur du support l'entièreté de la pièce sauf l'hélice. Nour à quant à lui dessiner la partie mobile du support qui reposera celle-ci.



Je me suis ensuite rendu au fablab pour les imprimer en 3d.

Ensuite, avec Nour, nous avons fixés les moteurs sur le châssis puis les roue sur ces moteurs. Par la suite nous avons fixé la carte L298N, la carte Arduino Uno et la batterie Echine 7.4V avec du scratch.

#### Prochaine séance :

Lors de la prochaine séance on commencera à écrire le code pour pouvoir contrôler les moteurs de la voiture pour qu'elle se déplace ainsi que le servomoteur pour qu'on puisse contrôler la caméra, on fixera le support imprimé sur le châssis et on commencera à étudier la question de rendre le véhicule télécommandé.