

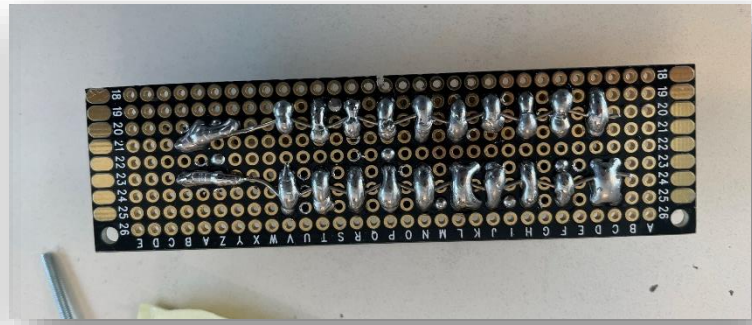
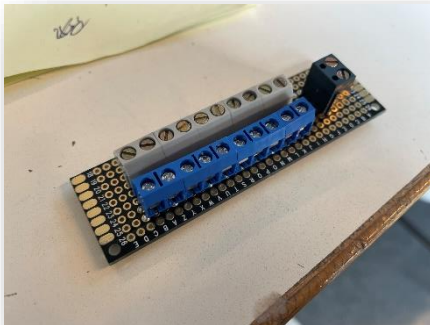


### Objectifs de la séance :

- Fabrication du composant qui permet de multiplier les alimentations.
- Test du composant
- Installation du composant
- Fabrication des équerres manquantes lors de la dernière séance.

### Réalisations :

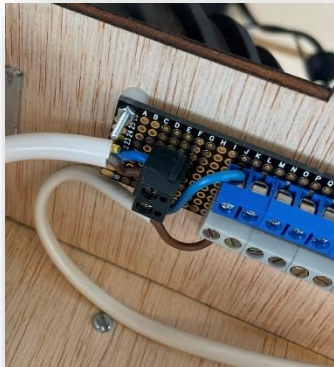
- Après avoir étudié celui du Rover Martien j'ai commencé la fabrication de celui pour Vitis. Il c'est simple il faut se munir d'une carte électronique vierge et y placer le nombre de ports souhaité. Ensuite on retourne la carte puis on soude chaque patte « + » ensemble et chaque patte « - » également. Ce qui devrait donner ceci :



Ensuite place au test, on branche du 12V sur la borne noire et on test chacun des ports pour pas qu'il y est de ports non alimentés ou de court-circuit. Ici le test est réussi, tous les ports sont fonctionnels.



Ensuite je me sers des 2 trous présent en haut de la carte pour fixer des petites vis de 1,5 mm avec 2 boulons.



- Je dois maintenant fabriquer les 2 équerres manquantes dans les 2 coins du robot. Pour cela j'utilise une longue portion d'aluminium déjà à 90° et je découpe avec les outils que j'ai sous la main. Je perce 2 trous et vis ces équerres de manière à consolider les 4 planches.



- Et voici une image du robot à la fin de la séance :

