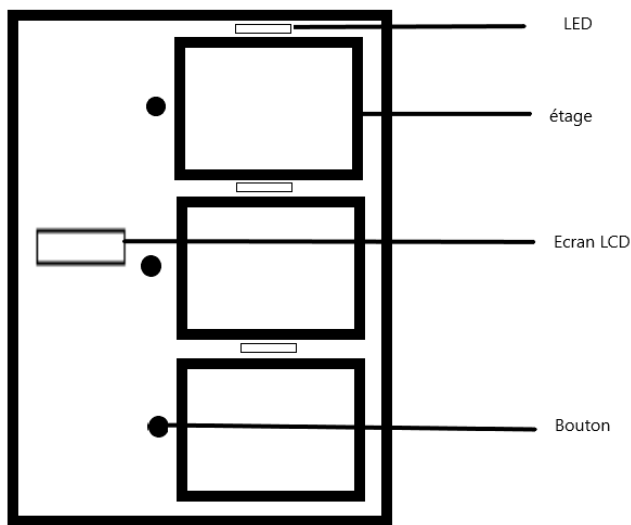


Compte-Rendu Séance 6

Quentin ELLEON

Durant cette séance, j'ai essayé pour la dernière fois de faire marcher la caméra optique, en vain. Après avoir convaincu Mr Masson que nous n'allons pas pouvoir rendre une version de notre projet qui nous satisferait (dû aux nombreux problèmes que nous avons au niveau des différents capteurs et que, si nous devons abandonner le LIDAR, mon binôme n'aurait donc rien fait d'utile durant les 6 dernières séances), nous avons décidé de travailler sur un autre projet, beaucoup moins ambitieux que le précédent : La réalisation d'un ascenseur. J'ai donc décidé de commencer à travailler sur les moteurs pas à pas et les servomoteurs, pour comprendre leur fonctionnement avant d'établir le plan de réalisation de ce nouveau projet avec mon binôme.

J'ai cependant créé une version temporaire de ce plan, qui est ci-dessous. J'ai pour ceci dû apprendre comment fonctionnent les systèmes de poulie (que mon binôme utilisera pour faire monter l'ascenseur à la séance 7).



Le système consisterait d'un bâtiment représenté par trois étages que l'ascenseur devrait traverser.

Nous avons un bouton par étage, qui permet d'appeler l'ascenseur de manière intelligente. Enfin, nous avons un écran LCD sur la gauche qui nous montrerait différentes informations.

J'ai ensuite fait une liste du matériel nécessaire à la réalisation de ce projet et le cahier des charges.

Note : Je n'ai pas effectué cette séance avec mon binôme (pour des problèmes d'ordinateur) et cela explique les différences dans nos comptes-rendus de cette séance.