

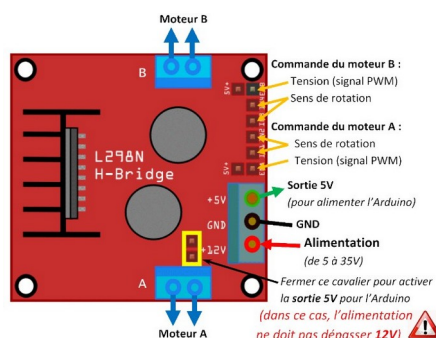
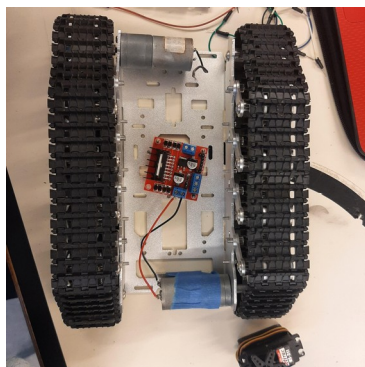
COMPTE RENDU SÉANCE N°1

Lors de notre première séance nous avons réalisé la mise en fonctionnement de notre châssis.

1. Découverte du matériel

Lorsque nous avons eu le squelette du châssis, j'ai commencé à regarder comment il fonctionnait. Deux moteurs et un pont en H L298N nous ont été fournis avec le châssis. Les moteurs étaient déjà rattachés aux roues mais il manquait l'alimentation.

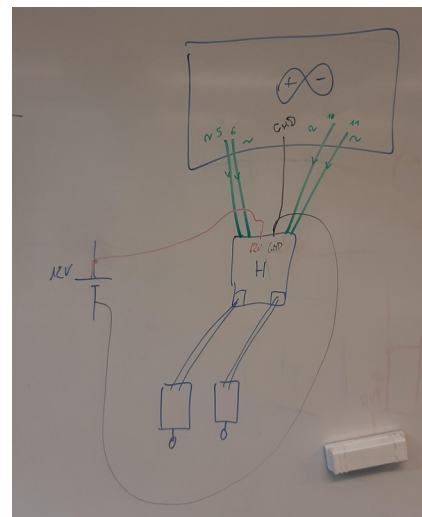
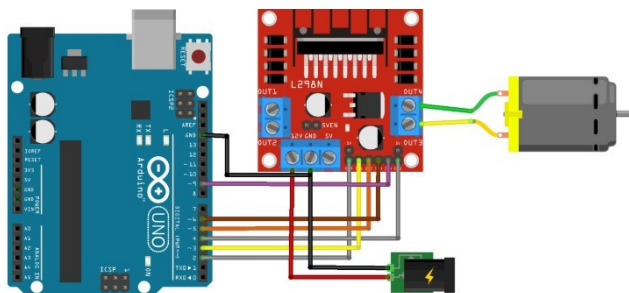
J'ai donc commencer par faire des recherches sur leur fonctionnement :

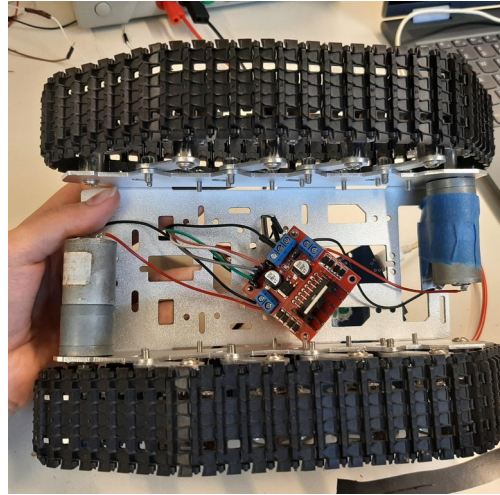
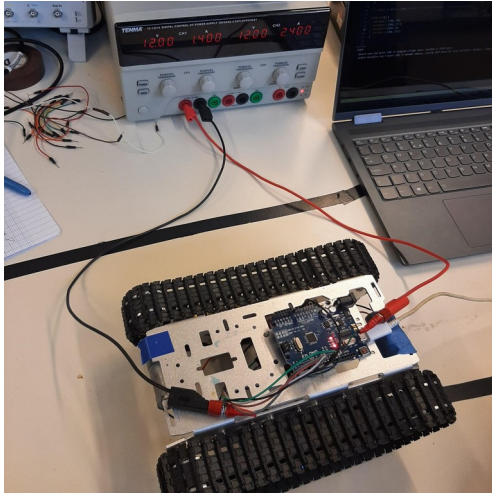


2. Branchement

Après avoir compris le fonctionnement, j'ai commencé le branchement : j'ai tout d'abord commencer par apprendre à souder, puis souder les fils reliant les moteurs et le pont en H tout en faisant attention à leur longueur.

J'ai ensuite commencé le branchement du pont en H, j'ai rajouté deux jumpers pour connecter directement les broches enable (ENA et ENB) au 5V. J'ai ensuite connecté les sorties IN1, IN2, IN3 et IN4 sur des sorties PWM de la carte Arduino, sans oublier le GND. Par ailleurs, pour alimenter les moteurs nous avons eu besoin de 12V or la carte Arduino ne fournit que 5V, nous avons donc chercher comment fournir ces 12V au pont H et nous avons branché comme les schémas ci dessous:





3. Mise en fonctionnement du châssis

Une fois le branchement fini, nous avons téléverser le code de mon camarade sur la carte Arduino et fait les dernier ajustement sur l'alimentation. En effet au début nous n'avions pas pensés à le branché sur l'alimentation 12V. Une fois cela fait nous avons fini par ajuster la vitesse des moteurs.