

Introduction :

Lors de notre sixième séance, notre équipe a réalisé d'importants progrès dans la mise en place du nouveau système d'aspiration pour le robot nettoyeur intelligent. Cependant, cette étape n'a pas été exempte de défis techniques, en particulier lors de la manipulation de la boîte en plastique et de la fixation du ventilateur et du tuyau.

Mise en Place du Nouveau Système d'Aspiration :

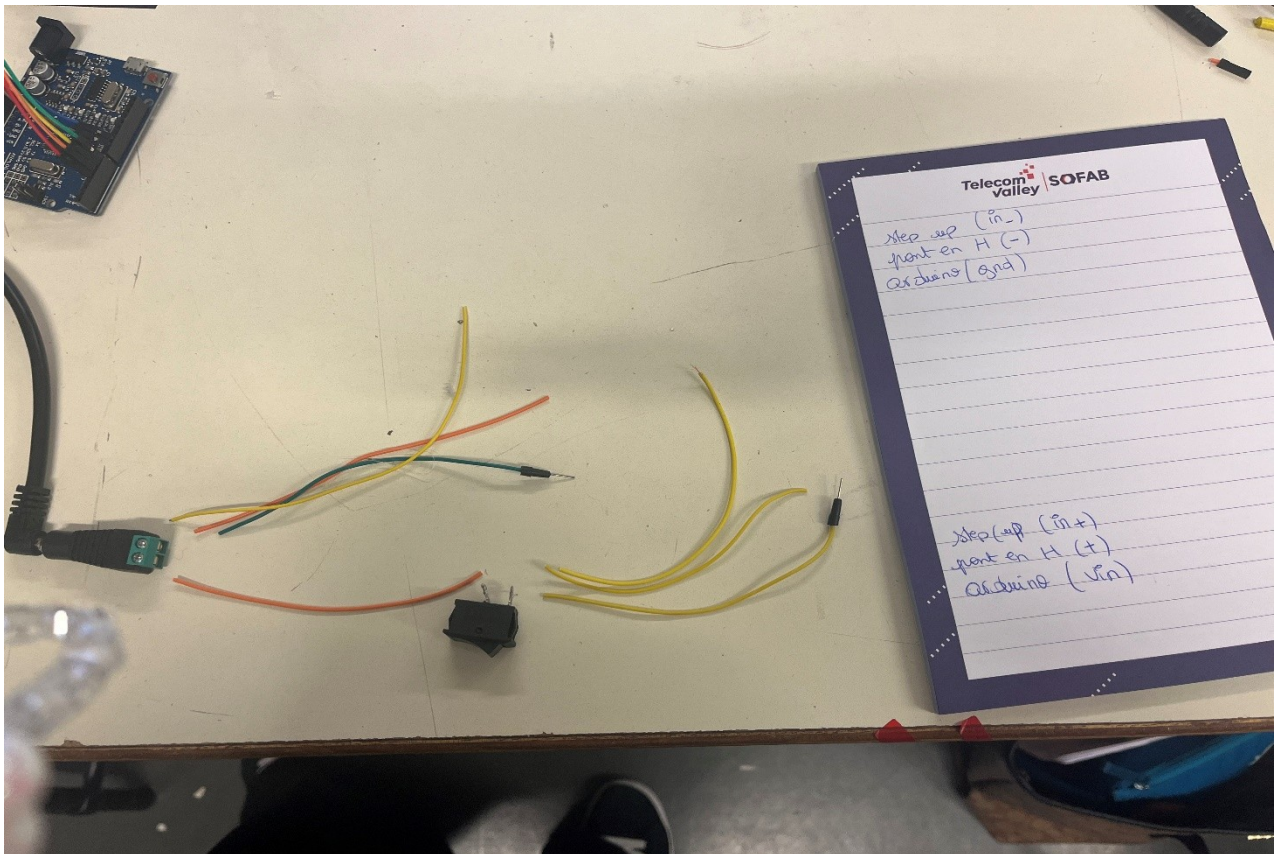
La tâche principale de la séance était la mise en place de la boîte en plastique fermée, contenant l'aspirateur et le tuyau. Cette opération a demandé un investissement important en temps, en raison de la résistance de la boîte en plastique lors de la découpe. Les problèmes techniques rencontrés, notamment pour couper des morceaux de la boîte sans l'endommager, ont exigé une approche minutieuse.

La fixation du ventilateur et du tuyau (réalisé à partir d'un déodorant coupé et nettoyé) sur la boîte en plastique a également présenté des défis. Les ajustements ont été nécessaires pour garantir une fixation solide tout en préservant l'intégrité de la boîte. Malgré ces difficultés, le dispositif a été assemblé avec succès et sera fixé sur le châssis ultérieurement.



Optimisation du Circuit d'Alimentation :

Un effort considérable a été consacré à la refonte complète du circuit d'alimentation. Les branchements de l'interrupteur, de la carte Arduino, du pont en H et du step-up ont été reconfigurés pour assurer une alimentation électrique optimale. Le ventilateur, désormais fixé sur la boîte en plastique, a également été intégré au circuit. Des tests rigoureux ont été effectués à l'aide de l'oscilloscope pour garantir la stabilité du système.



Problèmes Techniques et Solutions Apportées :

La séance a été ponctuée de problèmes techniques, notamment liés à la découpe de la boîte en plastique et au montage/démontage du dispositif. L'interrupteur a subi des dommages, mais une vérification à l'oscilloscope a confirmé sa fonctionnalité, montrant une résistance de 0 ohm lorsqu'il est fermé. Malheureusement, mon binôme est tombée malade et a dû

COMPTE RENDU

--6--

quitter la séance prématurément. J'ai donc continué seule pour assurer la progression du projet.



Perspectives pour la Prochaine Séance :

Dans la prochaine séance, nous nous concentrerons sur l'intégration complète du nouveau système d'aspiration sur le châssis du robot. Des tests pratiques seront effectués pour évaluer l'efficacité du dispositif dans des conditions réelles. Des ajustements supplémentaires pourraient être nécessaires en fonction des résultats obtenus.

Conclusion :

Malgré les défis techniques rencontrés lors de la mise en place du nouveau système d'aspiration, la séance s'est conclue sur une note positive avec la résolution réussie des problèmes. L'équipe demeure déterminée à surmonter les obstacles pour mener à bien le projet du robot nettoyeur intelligent. La contribution individuelle a été soulignée, avec une mention spéciale pour la poursuite des travaux en l'absence de mon binôme tombé malade.