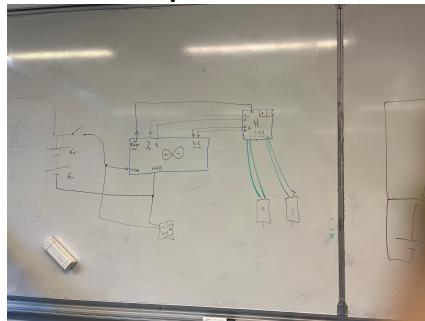


### Rapport de la séance numéro 3 :

La séance a été marquée par une collaboration efficace entre mon binôme et moi. Nous avons progressé dans le projet en nous concentrant sur la fixation des composants à l'intérieur du châssis qui a été imprimé la séance dernière. Mais avant cela nous avons eu une discussions avec un professeur, des modifications ont été apportées au circuit du ventilateur combiné avec les moteurs.

**Voici le circuit que nous avons effectué :**



Nous avons réalisé le nouveau circuit, et lors d'une visite à l'atelier, j'ai eu l'occasion de pratiquer la soudure pour la première fois. Cependant, un défi s'est présenté lorsque nous avons épuisé tous les ports GND de notre carte. Nous avons résolu ce problème en soudant deux câbles avec un câble DuPont, permettant ainsi d'optimiser l'espace et de brancher deux composants au même GND.

**Schéma de la soudure des câbles :**



Après avoir terminé le soudage des composants, j'ai fixé les deux roues arrières avec un pistolet à colle, il restera seulement la roue avant à visser la prochaine fois.

**Châssis avec les roues fixer :**



Pour ce qui est de la fixation du ventilateur j'ai malheureusement rencontré un obstacle, réalisant que les mesures tracées étaient incorrectes. Nous avons dû retourner à l'atelier pour ajuster les trous de fixation. Suite à ces ajustements, j'ai recherché la taille appropriée des vis pour fixer le ventilateur. Pour la prochaine séance, nous devrons fixer la carte Arduino et les boîtiers à pile. En ce qui concerne ces derniers, une suggestion intéressante a été faite par le professeur : utiliser une seule batterie au lieu de deux boîtiers à piles, réduisant ainsi la consommation de piles de 6 à 2. Cette alternative sera examinée lors de la prochaine séance.

**Voici la batteries qui nous a été distribué :**



Enfin, ma collègue et moi avons consolidé nos deux programmes concernant le détecteur d'obstacle et les roues. Nous avons vérifié que les entrées-sorties n'étaient pas les mêmes pour différents composants afin d'éviter les conflits et ajusté le code pour permettre au robot d'esquiver les obstacles à partir d'une certaine distance que nous avons fixé. Des tests seront réalisés lors des prochaines séances pour évaluer la performance du robot.

Dans l'ensemble, la séance a été productive, et nous sommes prêts pour les prochaines étapes de notre projet.

Enfin ma collègue et moi avons rassemblé nos deux programmes concernant le détecteur d'obstacle et les roues. Nous avons vérifié que nous avons pris les mêmes entrées sorties et on a reajusté notre code pour que notre robot esquive les obstacles à partir d'une certaine distance. Nous effectuerons lors des prochaines séances des tests.

En conclusion, la séance a démontré l'importance de la collaboration dans le processus de fixation, où la nécessité d'une répartition équitable des rôles a été clairement mise en évidence. L'une tenant les composants pendant que l'autre effectue la soudure, a créé une dynamique de travail efficace et équitable pour cette séance.