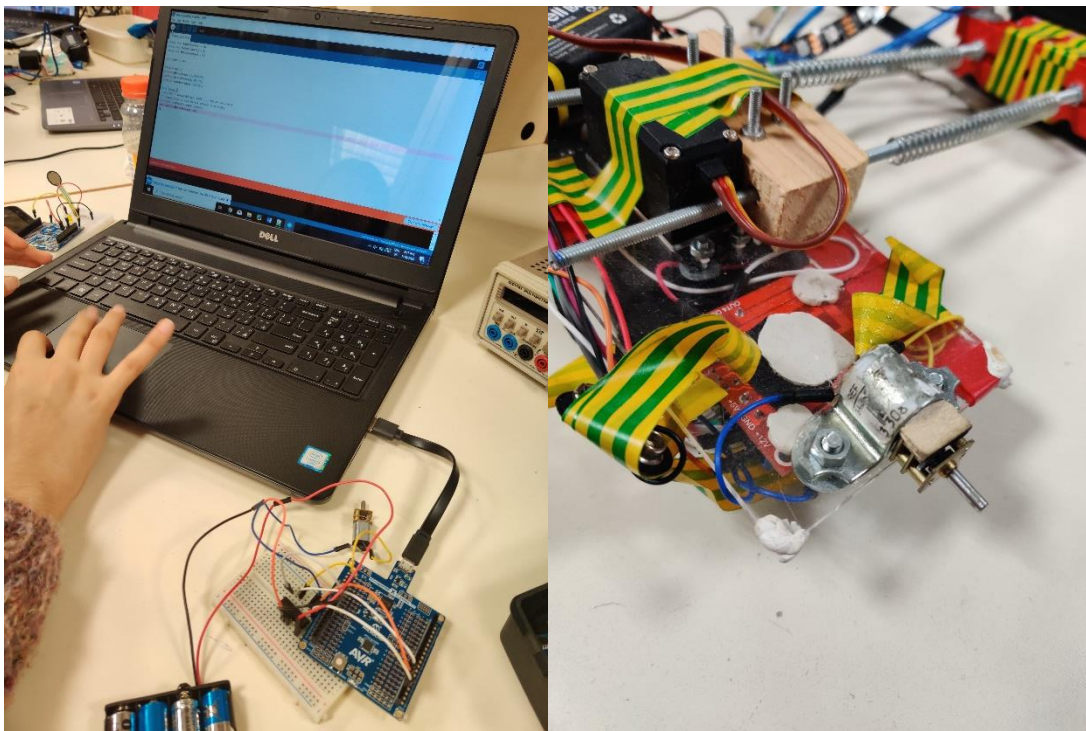


Mizrahi : Rapport séance 3

A la séance précédente, nous avons remarqué que les servos moteurs n'étaient pas la solution, nous devons utiliser des moteurs à courant continu. J'ai donc démonté un ancien projet pour récupérer les moteurs. J'ai ensuite essayé de chercher des vidéos sur internet et le cour pour comprendre le fonctionnement du moteur. J'ai vu que nous aurions besoin d'un autre composante , une « puce » L293D. Nous avons fait le montage avec houda. Malheureusement nous n'arrivions pas à faire tourner le moteur. Pourtant alimenter seul par une tension de 5V il fonctionnait. Nous avons demander à l'autre professeur. Nous avons tout redémonter, essayer avec une batterie en plus pour savoir si c'était tout de même un problème de puissance, et nous n'avons toujours pas réussi. Nous essayerons dans la semaine de régler ce problème.



J'ai ensuite réfléchi à la batterie qui aller alimenter le système. Celle que nous avions étaient à pile et beaucoup trop imposante. A la place vous nous avez proposé une autre batterie moins puissante mais rechargeable. Cela pourrait améliorer fortement le projet puisque les utilisateurs pourront recharger facilement leur chaussure avec un câble usb. Elle était beaucoup moins imposante mais elle dépassait tout de même de la chaussure. J'ai donc continué à agrandir le trou avec la perceuse et une scie à bois.