

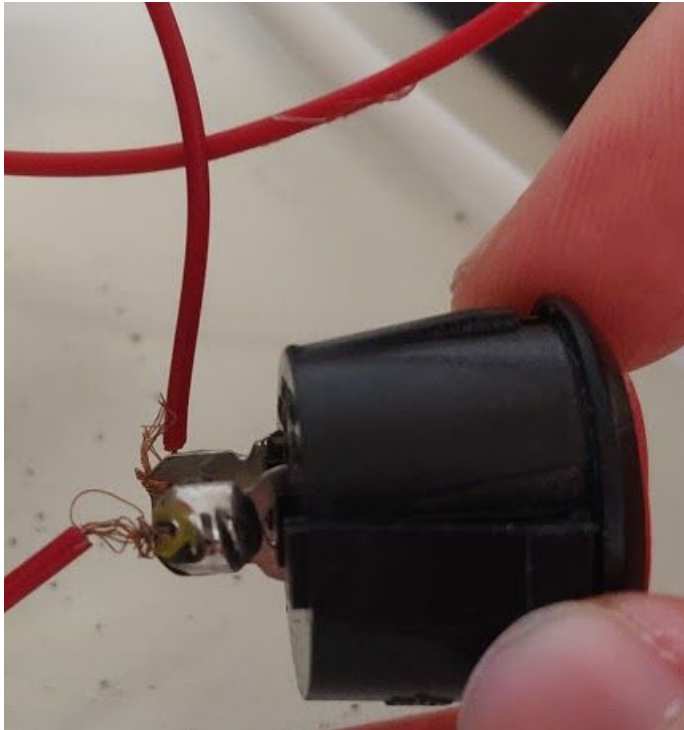
Rapport de séance 6 Janvier

Pendant les vacances nous nous sommes rendus compte qu'il était impératif de finir la construction du robot car sans cela nous ne pouvions pas tester le programme et savoir quels sont ses défauts . Nous nous sommes ainsi concentré sur la finition de celui-ci . Pendant les vacances Camille a fait des disques en bois qui, si besoins est nous auraient permis de faire des étages supplémentaires car pour faire les branchements nous comptons de base mettre une petite plaque . Cependant nous sommes venus vous voir pour 2 problèmes :

- le premier est que nous voulions ajouter un étage simplement pour pouvoir faire les branchements ce qui nous semblaient un peu inutile vous nous avez donc rajouter des branchements directement sur la carte Arduino Uno
- le second était pour tenir les sensors nous ne savions pas vraiment comment faire en général sur internet c'était plutôt avec des équerres ou des genre de 'tours pivotantes' (comme sur les voitures utilisées dans le cours) , mais on a donc fait momentanément avec du pvc que camille a fait chauffer à l'aider d'eau afin de le modeler comme l'on voulait .

Ainsi nous n'avions qu'à utiliser 2 plaques afin de faire tenir tout nos composants nous avons déjà commencé à faire le 1er étage (la batterie , les moteurs et la carte motor drivers étaient collés/vissés) il fallait donc fixé une 2ème plaque au dessus de cet étage . Nous avons donc utilisé la plaque en plastique que l'on avait mais il a fallu faire un trou supplémentaire pour faire tenir la carte Arduino Uno à l'aide de boulons .

Une autre chose impérative à faire était de mettre en place un bouton qui permettrait d'avoir les piles branchées constamment sans avoir à toujours les enlever (surtout avec le nouvel étage qui obstrue le chemin) . Afin de faire ce bouton nous devions souder des fils dans les pattes de celui-ci j'ai donc dû apprendre à le faire car je n'en avais jamais , j'ai été voir cette vidéo :
<https://www.youtube.com/watch?v=LHmhKQej3NQ>
et j'ai réussi à faire la soudure :



Un problème qui a mit du temps à être réglé était que la plaque du 2ème étage était déjà troué et que un des trous où l'on devait mettre les entretoises était légèrement décalé par rapport à celui de la plaque d'en dessous ainsi nous ne pouvions pas juste faire un autre trou comme nous l'avons fait précédemment nous avons dû agrandir celui préexistant en utilisant des forets de perceuse petits puis de plus en plus grand .

Enfin nous avons refait nos branchement : moteurs , carte motor driver , carte Arduino Uno que l'on avait du enlever afin de monter le robot