**Rapport de séance n°16**

GRESSARD Josselin

9 avril 2024

Robotique

Objectif de la séance : Finition du ponçage pour l’insertion du support du capteur à ultrasons

Tout d'abord, j'ai achevé le ponçage de la partie avant du robot afin que le capteur à ultrasons s'intègre parfaitement dans son emplacement dédié. Ensuite, j'ai percé des trous pour fixer solidement le capteur à ultrasons sur la structure du robot. Après cela, j'ai effectué le câblage des capteurs à ultrasons et procédé aux premiers tests pour m'assurer que tout fonctionnait comme prévu.

Dans un deuxième temps j’ai commencé à modéliser un support pour protéger la Jeston nano qui sera fixée sur le haut du bâti ainsi qu’un petit support qui permettra de relier la caméra Logitech à un capteur à ultrasons, pour avoir en plus des coordonnées sur le plan (x,y) une notion de distance sur le plan z.

Une image contenant texte, conception

Description générée automatiquementUne image contenant diagramme, croquis, cercle, ligne

Description générée automatiquement

Et voici le support de la caméra jetson,

Une image contenant boîte, conception

Description générée automatiquementUne image contenant capture d’écran, Rectangle, texte, conception

Description générée automatiquement