

Rapport de séance du 06/12/2021

En cours :

J'ai commencé par faire un bilan du **MATERIEL** dont on avait besoin :

Télécommande infrarouge

Écran LCD x2 (nombre de place + prix)

Led x4 (2 places de parking, rouge et vert)

Capteur ultrason x3 (un pour chaque place + un pour l'arceau)

Servomoteur (arceau)

Resistance x4 (pour les leds)

Il fallait baser les **DIMENSIONS** de notre maquette sur les dimensions de l'arceau.

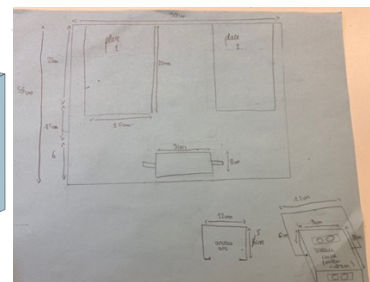
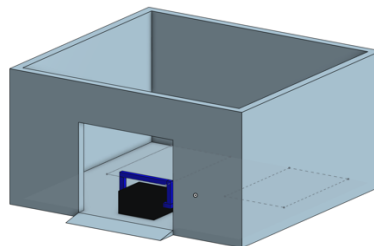
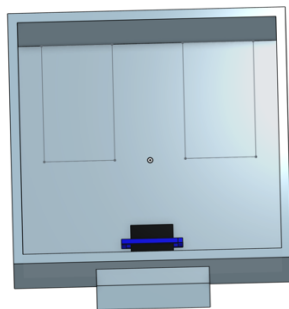
Comme la boîte de l'arceau est composé du moteur + d'un ultrason sur le dessus et un sur le coté, il fallait prendre des dimensions assez grande. Cela impliquait que la voiture devrait avoir une largeur et un bas de caisse assez grands.

J'ai donc décidé de faire un faux sol sous notre parking pour y mettre tout ce qui prend de la place dont la carte Arduino, une partie du moteur, les fils ...

On aura juste à clipser le parking dessus.

On a aussi discuté de l'utilité ou non du deuxième ultrason dans la boîte de l'arceau et finalement, il n'était pas nécessaire, on a trouvé comment faire sans et cela nous arrangé pour les dimensions.

Maintenant que j'avais une bonne approximation des dimensions, j'ai pu réaliser le début du **PROTOTYPE** sur onshape :



J'ai aussi réalisé l'**ALGORITHME** du fonctionnement de l'arceau :

