

Rapport du Projet Arduino :

Séance 7:

Nous sommes revenus dans la semaine afin d'avancer sur le projet et d'effectuer les modifications pour faire avancer le chariot. Je me suis attelé à attacher le moteur à la tige filetée grâce à la nouvelle pièce. Le travail s'est avéré plus fastidieux que prévu car il a fallu percer l'attache et prendre de nombreuses mesures afin que tout s'emboîte bien.

Ensuite, j'ai fabriqué un « socle » pour mettre le moteur au niveau de la tige filetée.



Lors de la séance, il a fallu installer tout cela de manière définitive en vissant, ce qui a encore été long à cause de nouvelles prises de mesures et de démontages de l'ensemble de nombreuses fois. Une fois le tout mis en place définitivement, nous avons pu tester avec le code, et cela fonctionnait

timidement, à cause d'un problème de voltage corrigé avec l'aide de M. Masson. Le chariot principal est maintenant fonctionnel.



Ensuite, j'ai commencé à souder les différents éléments Arduino (capteur pour le marquage, servo moteur), car le chariot étant mobile, il va falloir des câbles plus longs que les câbles Arduino habituels.

