

# Conception et fabrication d'un véhicule robotisé.

---

## Compte rendu du travail de l'équipe 3 de 3èmeA

publié le 27/01/2011, mis à jour le 21/05/2011,

L'équipe est constituée de Margaux, Kassandra, Laurine, Jessica et Audrey.

---

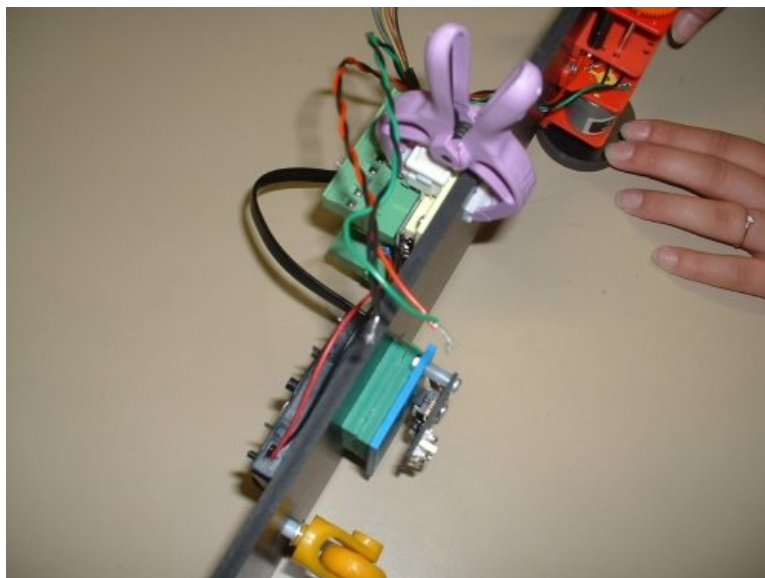
### Séance du 19 mai

Aujourd'hui, Jessica et Kassandra ont travaillé sur le circuit pendant que Laurine et Margaux travaillaient sur la carrosserie. Nous avons visé le boîtier à piles sur le circuit.

---

### Séance du 12 mai

Aujourd'hui nous avons collé le détecteur de ligne noire au châssis. Nous avons cherché où et comment placer le boîtier pour les piles puis le boîtier de commande. Puis nous avons visé le boîtier pour les piles. Nous avons aussi visé le boîtier de commande ainsi que l'interrupteur sur le châssis.



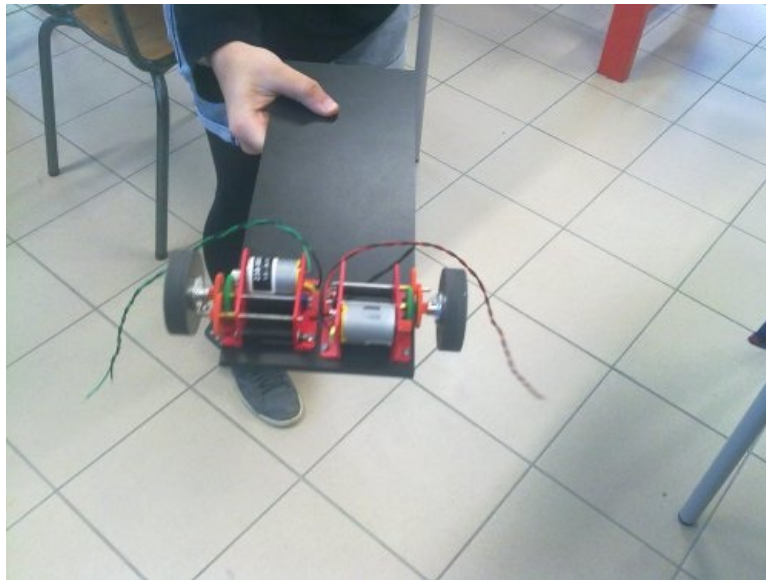
### Séance du 5 mai

Aujourd'hui, nous avons collé deux morceaux de plastique pour faire tenir le détecteur de ligne.

---

### Séance du 14 avril

Aujourd'hui, nous avons soudé les fils sur les moteurs. Nous avons mis des condensateurs d'antiparasitage pour éviter d'avoir des parasites dans le moteur. Puis nous avons vissé les moteurs sur le châssis. Ensuite nous avons percé le châssis pour faire passer les fils. Nous avons ensuite fixé la roue folle, nous avons mesuré combien de cm il manquait pour que le châssis soit horizontal. Et pour finir, nous avons testé les moteurs.

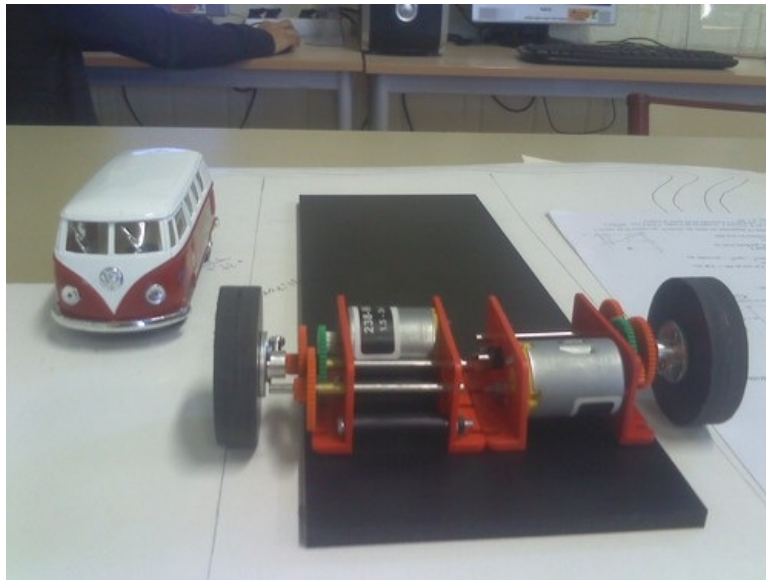


## Séance du 7 avril

Nous avons fait un croquis du châssis et nous avons décidé la couleur : noir.



Nous sommes en train de le découper et nous allons placer les mototréducteurs dessus.



---

### Séance du 31 mars

Aujourd'hui, nous avons réfléchi à comment placer les roues sur le châssis. Nous avons placé les roues sur une feuille rectangulaire. Puis nous avons fait marcher le moteur avec les piles pour voir si ça fonctionnait correctement.

---

### Séance du 17 mars

Aujourd'hui, nous avons coupé l'axe des roues avec une scie à métaux et nous l'avons limé.



---

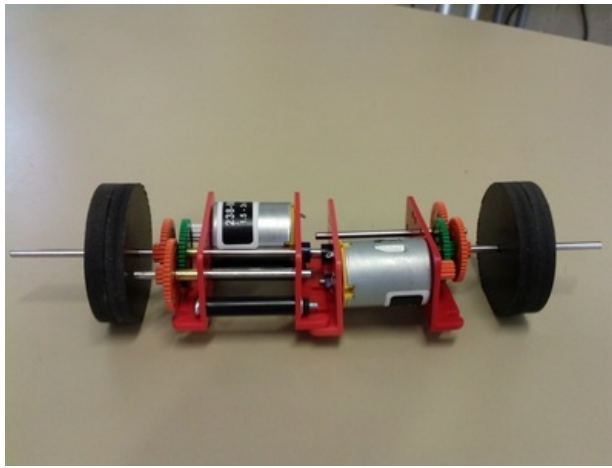
### Séance du 10 mars

Aujourd'hui, nous sommes en train de fixer la bague de blocage pour fixer la roue. Puis nous avons collées les roues entre elles.

---

### Séance du 17 février

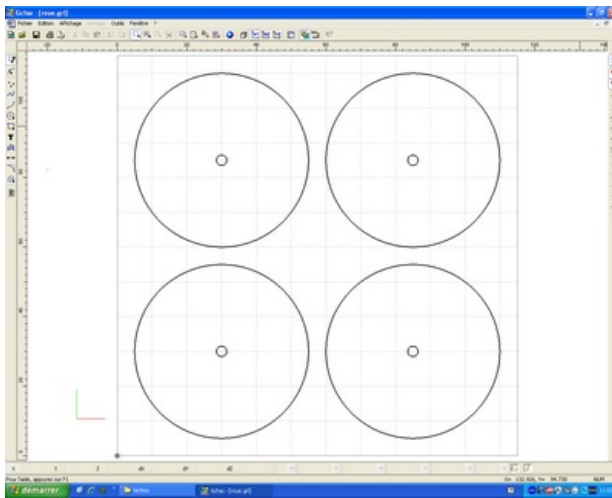
Nous avons configuré l'usinage des roues puis nous les avons usinées avec charly robot.



---

### Séance du 10 février

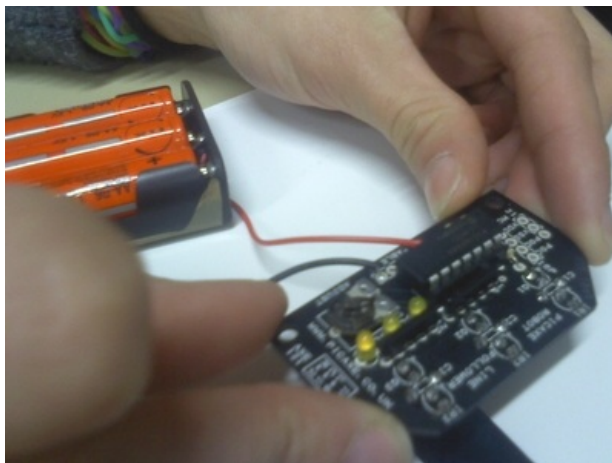
Aujourd'hui, nous avons fait les roues sur GCFAO (Gestion conception et fabrication assistée par ordinateur).



---

### Séance du 3 février

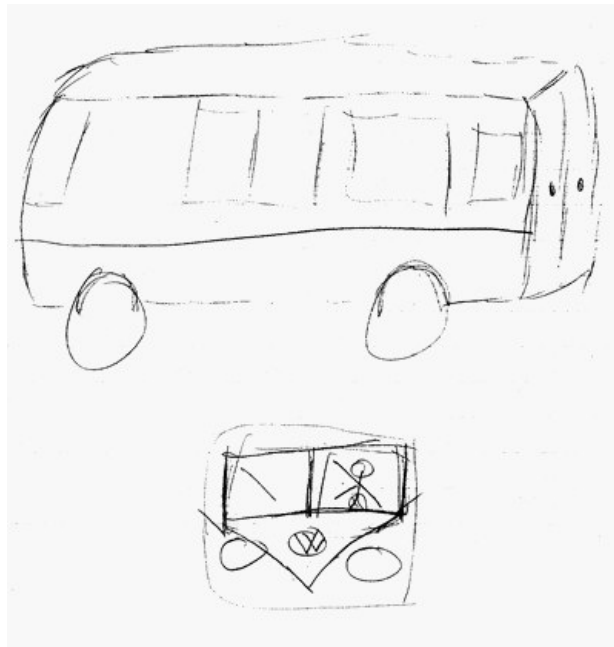
Nous avons étudié le fonctionnement d'un détecteur de ligne noire. Cassandra a mesuré à combien de millimètres il fallait être pour que cela fonctionne normalement et elle a constaté qu'il fallait être de 15 à 20 mm du sol pour que cela fonctionne correctement. Mais avant Margaux a fait un réglage avec un tourne-vis pour que les lumières s'allument correctement.



---

### Séance du 27 janvier

Nous allons construire un robot qui suivra une ligne.



---

Avertissement : ce document est la reprise au format pdf d'un article proposé sur  
"Collège A. Delafont, académie de Poitiers ; mail : ce.0160032y (at) ac-poitiers.fr." (<http://etab.ac-poitiers.fr/coll-montmoreau/>).  
Il ne peut en aucun cas être proposé au téléchargement ou à la consultation depuis un autre site.