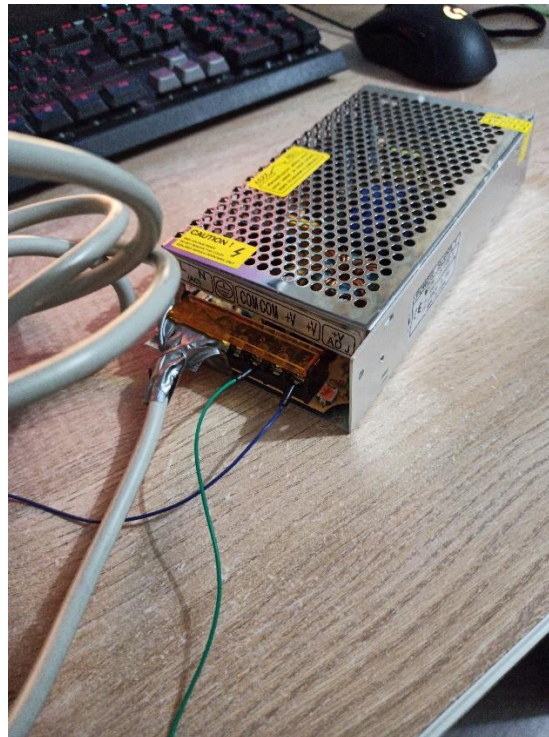


Rapport de la séance 5

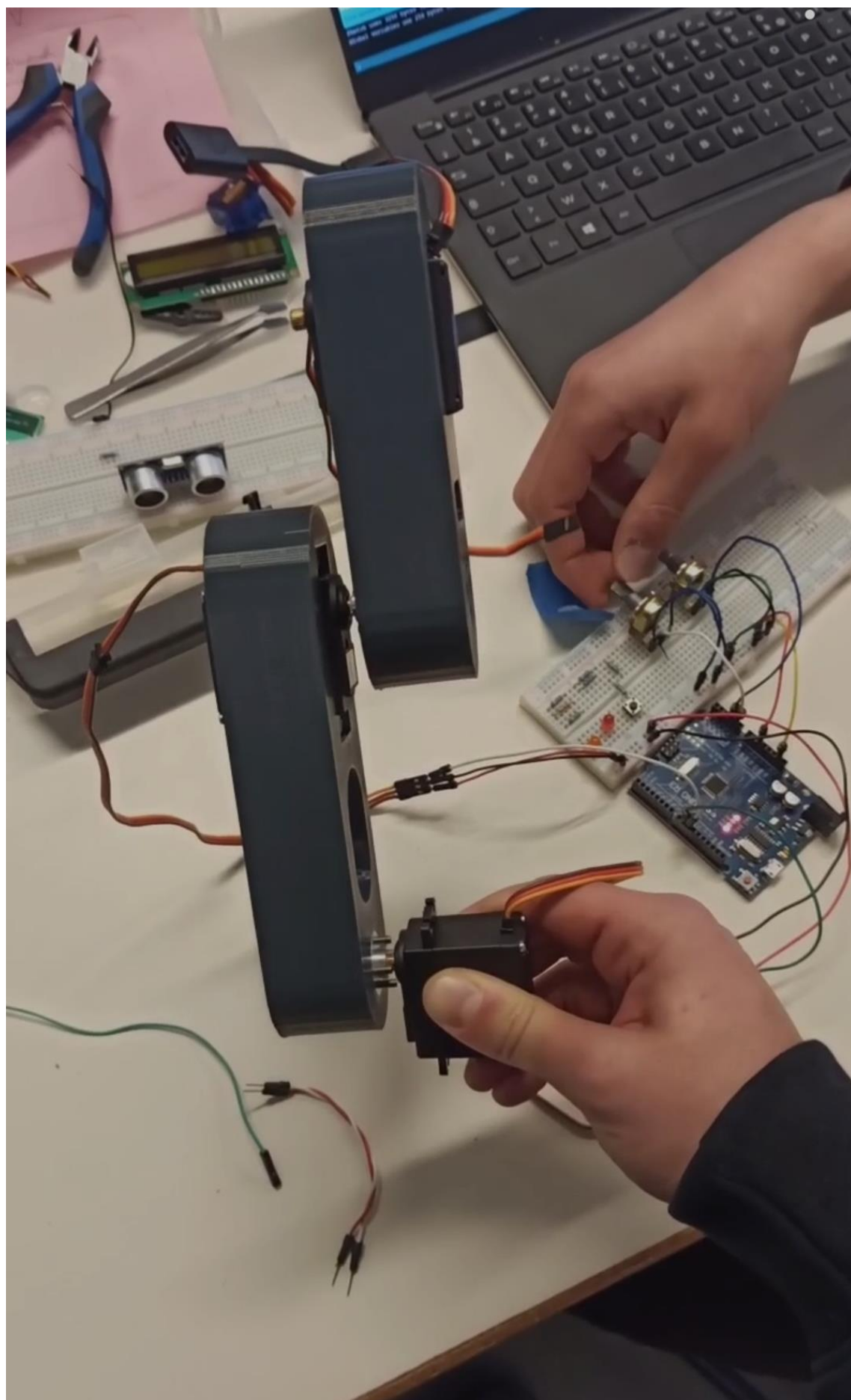
Nous avons désormais une partie du bras qui est imprimé en 3D. Adrien s'est occupé hors séances de fixer les premiers servomoteurs et de tester notre tout premier code avec les potentiomètres.

L'ensemble est satisfaisant mais manque un peu de puissance pour supporter le poids des pièces et des autres servomoteurs.

Nous avons obtenu un générateur qui nous a permis de faire fonctionner les premières articulations de notre bras parfaitement.



J'ai réussi à transposer l'accéléromètre sur la carte arduino Nano mais l'ajout d'un servomoteur éteignait l'accéléromètre d'un coup. Ce problème était également dû à un manque de puissance, il est donc résolu.



Notre objectif pour cette séance était aussi de s'occuper de la partie Bluetooth de notre projet, malheureusement nous avons fait face à certains problèmes. En effet, nous avons reçu un module Bluetooth HC-05 version 3 or notre cours était sur la version 2. Ils sont donc pour l'instant inutilisable jusqu'à pouvoir accéder à un cours sur la version 3. En attendant la connexion entre la carte Nano et Uno se fera avec des fils branchés sur les transmissions TX et RX.

La prochaine séance aura pour but de réussir à communiquer avec les deux cartes, ce que nous n'avons pas eu le temps de faire la dernière séance.

Nous aurons également de nouvelles pièces 3D pour notre bras (la base) ce qui nous permettra de rendre notre travail de plus en plus concret.