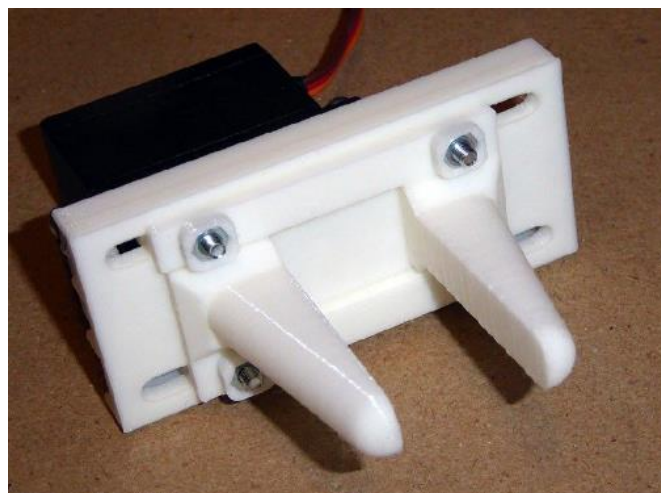


Rapport de la séance 8

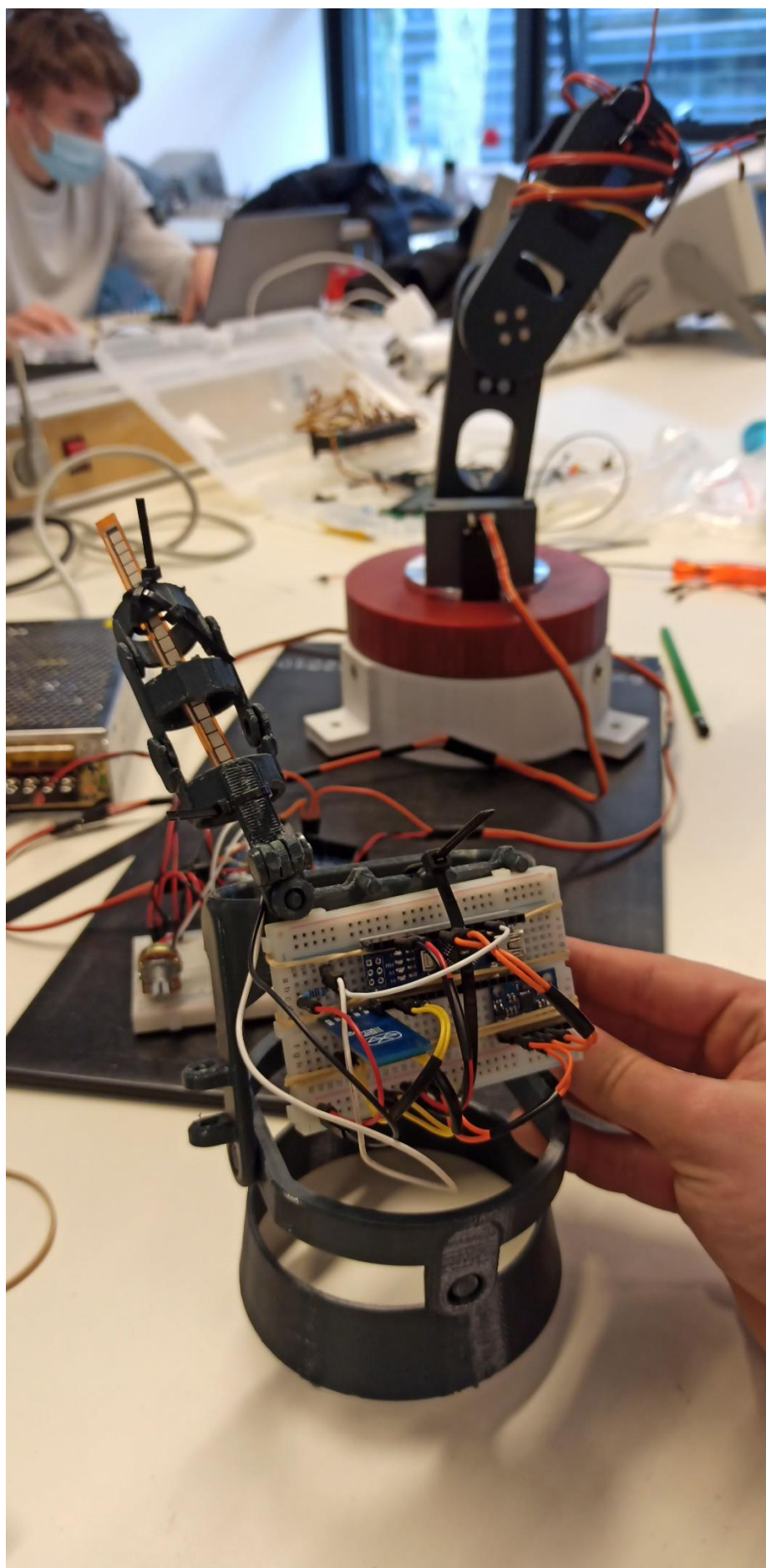
Notre projet touche à sa fin. Pour cette dernière séance nous avons chacun de notre côté apporté les derniers arrangements à notre bras.

Tout d'abord nous avons travaillé au préalable sur la dernière pièce de notre bras : La pince. Elle marche parfaitement, il ne reste qu'à la fixer sur notre bras pour qu'il soit complètement assemblé (le code a déjà été envoyé dans le rapport 7). Nous avons eu des problèmes de connexions Bluetooth surement dû aux nombreux projets présent dans la salle, il faut parfois déconnecter le module plusieurs fois pour qu'il réussisse à s'appareiller.



Pour la dernière séance, je me suis occupé de fixer la carte Nano avec l'électronique nécessaire (la résistance flexible, l'accéléromètre et le module Bluetooth) sur le gant.

Adrien c'est occupé des premiers tests du bras à moitié monté (en arrière-plan de la photo ci-dessous). Il a récupéré une plaque que laquelle sera fixé notre bras ainsi que notre électronique. Un servomoteur est placé à l'intérieur de la structure blanche pour permettre au bras de tourner sur lui-même. La partie rouge au-dessus repose sur 3 roulements qui permettent une rotation fluide de la structure. Ce servomoteur ainsi que celui sur la base rouge et celui du milieu (articulation du coude) sont contrôlés avec des potentiomètres.



Nous avons effectué plusieurs tests sur la pince qui se révèlent concluant. Il ne nous reste qu'à l'ajouter au reste du bras déjà assemblé et notre projet sera terminé. Faute de pile (rupture de stock), le gant restera branché pour le l'oral.

Désolé du retard

