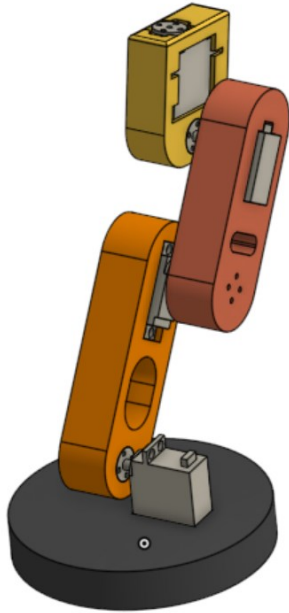


## Rapport de séance

### **Partie Modélisation :**

Nous avons donc repensé toute la mécanique du bras robotique, en nous inspirant de l'araignée et du rover. Chaque articulation sera donc directement reliée à un servo par l'intermédiaire d'une roue.



Ici les servos sont représentés en gris.

Les 4 trous sur la partie rouge permettront à cette dernière de tenir sur le servo.

Chaque servo sera tenu ou vissé sur son support.

J'ai enregistré les pièces sous un format STL et les ai transmises à Frederic Juan pour qu'il les imprime et que l'on puisse en bénéficier Lundi lors de la prochaine séance.

### **FabLab :**

De plus nous avons imprimé le gant en 3D avec l'aide de M. Juan. Malheureusement deux petites pièces se sont cassées lors de l'assemblage ce qui nous oblige à les imprimer à nouveau.

### **Partie Code :**

Nous avons essayé de relier l'accéléromètre à la carte Arduino nano. Nous avons eu un problème dans la communication du PC à cette carte nano. Malgré l'aide d'Amina nous n'avons pas pu identifier le problème. Nous pensons donc qu'une carte Arduino Uno serait peut être une alternative pour le gant.



HC-06

Nous nous sommes aussi penchés sur le Bluetooth, en particulier les modules transmetteur et récepteur HC-06 ET HC-05.

Pour l'instant nous avons juste lu et compris le cours.



HC-05

Durant cette séance nous avons aussi repris nos anciens montages pour les présenter durant le petit oral intermédiaire. Cela a nécessité du temps pour tout rebrancher et câbler.

***Avancée du projet :***

Le gant a donc été réalisé, deux pièces du bras vont être imprimées, toute la partie code sur les servos est finie.

***Travail prochaine séance et autres :***

Réalisation de la communication Bluetooth gant → Arduino Uno qui permettra de lire les données de l'accéléromètre et de la résistance flexible sur la Uno.

Conception de la télécommande de potentiomètre.

Conception de la boîte contenant l'électronique.