

Compte-Rendu Séance 6

Lors de cette séance, j'ai pu emprunter le stylo capable d'écrire les pistes magnétiques afin de régler le problème de faux contact des résistances flexibles. Elles sont donc maintenant complètement soudées et fonctionnelles. Pour le gant, il ne reste plus qu'à faire la couture.

J'ai profité du reste de ma séance pour mettre en place un moyen de communication. Ne disposant pour l'instant pas de carte Bluetooth (et le Bluetooth pouvant poser un problème avec les servomoteurs), nous avons opté pour une communication en série, à l'aide d'une librairie Arduino trouvée sur internet.

Le gant communique donc en continu les mouvements exécutés par l'utilisateur, et le programme du bras robotique (qui se charge aussi de la logique du jeu) n'a en fait qu'à récupérer la lettre envoyée par le gant, puis à interpréter le résultat.

Nous avons déjà commencé à réunir tous les codes et le projet semble arriver vers sa fin.

