

Compte rendu séance 7: Amélie

Vendredi après-midi, nous sommes allés au FabLab afin de finaliser la partie informatique du projet. Nous avons d'abord réunis les codes permettant la transmission d'informations entre les deux arduino (celle qui sera positionnée sur le gant qui analyse le mouvement du joueur et celle qui gère le mouvement de la main robotique et l'écran), le code qui gère l'écran et celui qui gère les mouvements de la main. Cependant, nous avons dû gérer plusieurs problèmes par rapport à la communication entre les deux cartes arduinos. La plus grande difficulté était de recueillir les informations sur la position jouée par le joueur à un instant précis plusieurs fois par partie. Une fois ce problème résolu, nous avons pu faire quelques tests, lors desquels tout semblait bien fonctionner. Il ne manquait plus qu'à relier chaque moteur à son doigt et à faire la couture du gant.

Lorsque j'essayais de faire la couture du gant, je me suis rendu compte que certaines des soudures du gant, reliant les résistances flexibles à l'arduino, avaient cassées. Tandis que Camille s'occupait des soudures, je me chargeais de relier les moteurs aux doigts avec du fil de couture.

A la fin de la séance, nous avons donc pu refaire des tests, ces derniers se sont avérés concluant, à la seule exception que lorsque le robot devait faire le signe Pierre, l'alimentation fournie par l'ordinateur n'était pas suffisante, engendrant un bug lors du jeu. Notre prochaine tâche consiste donc à trouver un moyen de fournir une alimentation suffisante pour que tout fonctionne correctement.

Après la séance, j'ai pu commencer la couture du gant, et relier chaque résistance flexible au doigt qui lui correspond.

