

Compte rendu séance 6: Amélie

Lors de cette séance, j'ai tout d'abord fait en sorte que les fils qui relient les doigts de la main robotique à chacun des moteurs glissent mieux à leurs point de contact avec le support en bois pour les moteurs. En effet, A la fin du support en bois, vers le poignet de la main, ces fils touchent le support et à force de frotter contre le bois, certains commençaient à creuser dans le bois. j'ai donc ouvert une gaine en plastique noir trouvé vers le poste de soudure et je l'ai collé au support.

Toujours à force d'être tirés par les servomoteurs, certains fils étaient également étirés, le matériaux qui les composait étant assez déformable. J'ai donc essayé de trouver au fablab une autre sorte de fil qui était à la fois plus fort que du fil de couture (que j'avais préalablement utilisé pour le projet), et à la fois non déformable. Cependant, je n'ai trouvé qu'une sorte de fil de fer très fin qui passait dans les trous des pales des servomoteurs, mais qui n'était pas assez déformable lorsque le fil était tiré.

Pendant le cours, nous avons aussi bien avancé sur le code de notre projet. En effet, une fois que Camille eu finit de travailler sur le code de la communication entre les deux arduinos, nous avons pu commencer à rassembler le code qui fait bouger les moteurs, le code qui gère l'écran et le code qui s'occupe de la communication entre les arduinos. Nous avons également dû réfléchir ensemble à un déroulement précis d'une partie de robo papier ciseaux.