Rapport séance

# Construction de l’étage 0 et 1

# Pendant la séance j’ai continué à construire les étages en effet, j’ai presque fini de construire l’étage 1 du projet. Il ne manque qu'à fixer le servo dessus. J’ai aussi beaucoup avancé sur l’étage 0. Sur cet étage nous avons prévu de mettre toute l’électronique du projet. Pour l’instant il y a le module pour contrôler le stepper, le module Bluetooth ainsi que toutes des connexions vers les servos et les steppers pour l’étage 1.

# 

# Mise en place d’une communication Bluetooth

# J’ai aussi mis en place la communication Bluetooth du téléphone et de l’Arduino en utilisant l’application « bluetooth electronics » ou j’ai fait une interface très simple pour contrôler les différents servo, steppers ainsi que les variables que nous aurons besoin dans les prochaines séances. Pour l’instant l’interface est très primitive et sera par la suite refaite sur Android Studio si on a le temps.

# Mise en place d’un système de calibration pour le stepper

Grâce à un système de capteurs sur les côtes de l’étage 0 et avec un simple programme. Le robot peut maintenant autocalibrer son stepper. Les capteurs sont pour l’instant fixées de manière temporaire mais ils seront dans les prochaines séances bien mieux fixées.

