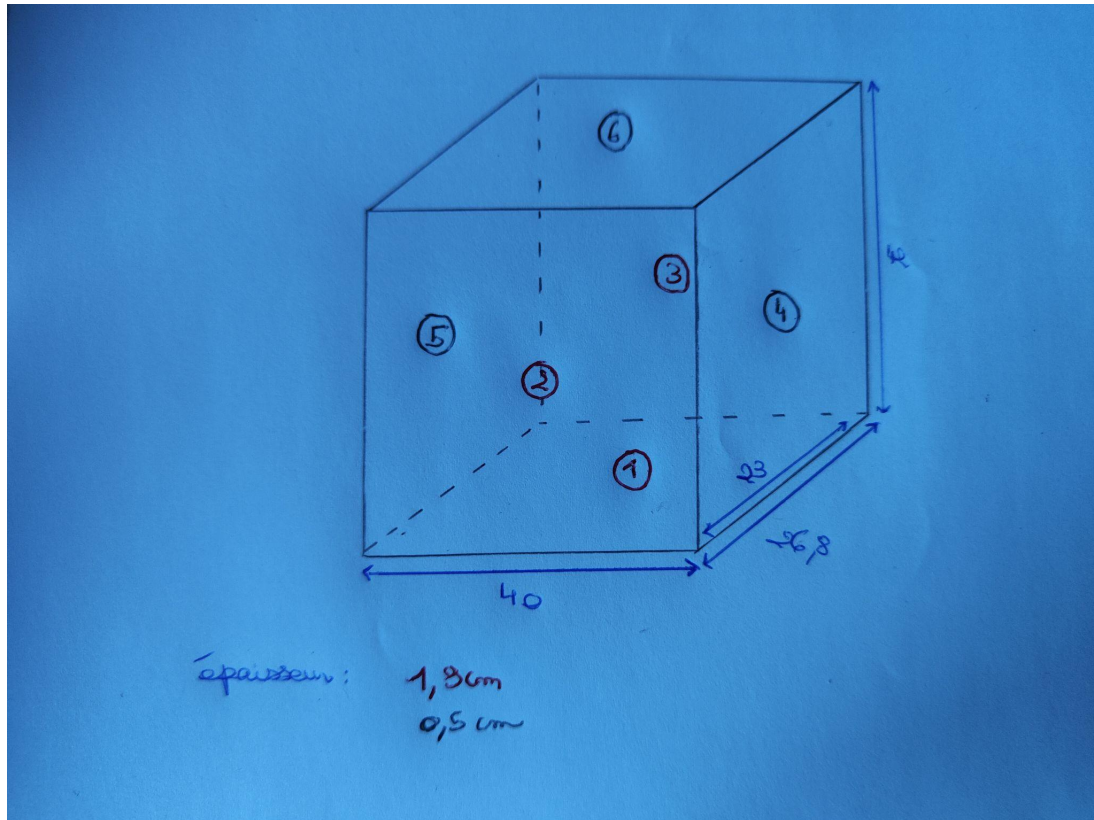


Rapport séance 6 du 10/02/2023 :

Durant cette séance j'ai principalement découpé le bois pour la boîte du polygripper. J'ai découpé avec l'aide de Frédéric Juan, 6 planches différentes.

- 3 sont très épaisses : 19mm
- 3 sont moins épaisses : 5mm

Voici un schéma de la future boîte avec ses dimensions :

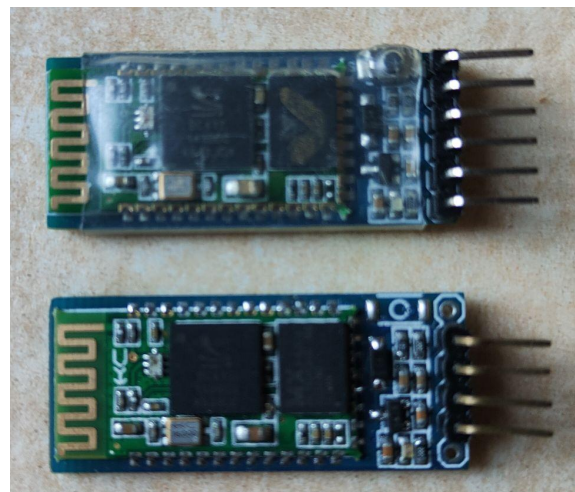


Nous avons donc une boîte de 42*40*26.8.

Cela correspond à la boîte pour la pince donc il faut noter qu'une petite boîte sera devant celle-ci et servira à contrôler avec un joystick, un bouton et un écran, la pince dans la grande boîte.

De plus, durant cette séance nous avons pu avoir deux modules bluetooth : un hc-05 et un hc-06. En effet pour la communication entre la petite boîte et la pince dans la grande boîte, plutôt qu'avoir une seule carte arduino avec des fils très long qui partent partout, on a décidé d'avoir deux cartes arduino.

La première dans la petite boîte qui servira à collecter les informations du joueur (déplacement de la pince et activation de la

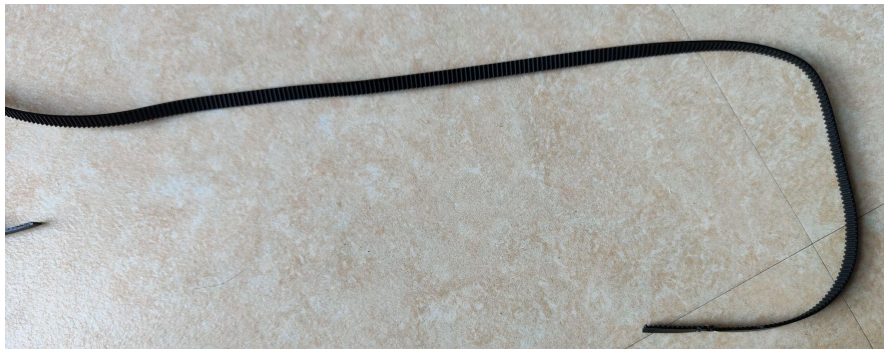


descente) avec un hc-05 (un module maître). Et une deuxième sur le module de déplacement (comme montré dans la vidéo de la semaine dernière : <https://youtu.be/JRxnO-i8FJU>) avec un hc-06 (un module esclave) qui dirigera l'ensemble selon les directives du joueur (donc du module hc-05).

Enfin j'ai découpé 4 petites lamelles de bois de taille 23*0.5*0.3 cm sur lesquelles seront collées les courroies pour le déplacement aux axes x et y de la pince.



<= les quatres lamelles



<= la courroie

Voici les images des planches découpées dans l'ordre de leur numéro attribué sur le schéma du début du rapport :



