Avancement des tâches :

* 22/05/2025

- Installation Arduino IDE 2.3.6

- Mise en place du Teams

- Test des composants   
- Test de la synchronisation des moteurs  
- Test des potentiomètres

- Test du Bluetooth

* 23/05/2025

- Installation Fusion 360

- Installation Putty

* 26/05/2025

- Formation imprimante au 3D Fablab

* 27/05/2025

- Installation Prusa Slicer

- Impression des premières pièces : [Plateau\_1.3mf](https://yncrea-my.sharepoint.com/:u:/g/personal/naman_nguyen_isen_yncrea_fr/EQgqpLK84VJBgo6dkoz6hyMBb4kr6SYq2qxdD1rgIiEaYg?e=JJ9chr)

- Création GitHub  
- Ponçage/Lissage des pièces

* 03/06/2025

- Impression de la suite des pièces : [Plateau\_2.3mf](https://yncrea-my.sharepoint.com/:u:/g/personal/naman_nguyen_isen_yncrea_fr/Eby0ZBtwWxFHm7vhLbLZPvwB82JhSTI6W2n37s5vbxn5ZA?e=HZ3Xno) et [Plateau\_3.3mf](https://yncrea-my.sharepoint.com/:u:/g/personal/naman_nguyen_isen_yncrea_fr/EV3YXmqTTMNIu8ltJ17ycAoBfFLF50W6WK41nfajkEYnqA?e=aVNosR)

- Ponçage/Lissage des pièces

- Récupération des vis

- Assemblage du bras robot avec les moteurs, les pièces imprimées en 3D, le cable management

* 04/06/2025

- Soudure des câbles

- Connexion des câbles à l’Arduino pour permettre de faire bouger les articulations du robot grâce à l’ordinateur via l’application Arduino IDE

* 05/06/2025

- Design du boîtier de commande du robot

- Calibrage des moteurs, résolution du blocage du moteur de la pince du robot  
- Module Bluetooth HC-06 sur Arduino du robot pour télécommander depuis l’ordinateur

- Commande du module HC-05 pour la télécommande

- Branchement propre des fils à l’Arduino et installation dans le socle

- Moteur de la pince cassé

- Autre moteur au Fablab  
- Bras robotique relativement commandable en Bluetooth via manette PS4 branchée à l’ordinateur

* 06/06/2025

- Modélisation sur Fusion 360 du boîter télécommande

- Début interface utilisateur pour commander le bras robot

* 07/06/2025

- Interface utilisateur moderne pour le bras robot en SDL2  
- Bump des toast de confirmation + fade-out  
- Arrière-plan avec étoiles qui défilent de haut en bas assez vite

- Boutons :   
\*sauvegarder les positions  
\*exporter les positions  
\*importer les positions

\*jouer une séquence de mouvements (positions)  
\*réinitialiser les positions à 90°  
\*arrêter les mouvements du bras robot articulé

- 6 articulations pouvant bouger de 180° avec des curseurs

* 10/06/2025

- Makefile  
- Début du PowerPoint  
- Optimisation du code de l’interface

* 11/06/2025

- Modification de la modélisation de la télécommande  
- Suite PowerPoint  
- Guide utilisateur  
- Avancement projet  
- Excel de répartition des tâches  
- Impression du boîtier par Naman

* 12/06/2025

- Teste des composants sur le boîtier  
- Ajustements sur la modélisation du boîtier télécommandé  
- Réimpression du boîtier avec les bonnes mesures  
- Suite du PowerPoint

* 14/06/2025

- Boîtier imprimé avec bonnes mesures  
- Placement des composants : Arduino, LEDs, potentiomètres…

- Assemblage du boîtier

* 16/06/2025

- Soudure des potentiomètres et points de colle chaude pour stabiliser le tout  
- Ajout du module Bluetooth HC-05  
- Câblage des composants  
- Changement des moteurs défectueux et réapprovisionnement en fils mâle-femelle  
- Appairage des modules Bluetooth du robot et de la télécommande via Arduino IDE pour télécommander le robot

* 17/06/2025

- Ajustements sur le code de l’Arduino pour le robot  
- PowerPoint mieux mis en forme

* 18/06/2025

- Pont diviseur de tension autour des deux modules Bluetooth pour que les ports RX/TX soient en 3,3 V au lieu de 5 V

* 19/06/2025

- Ajustements des soudures sur le boîtier   
- Amélioration du code de l’Arduino

- Amélioration du logiciel pour commander le robot

* 20/06/2025  
  - Ajustements sur la télécommande  
  - Fin du PowerPoint