

Rapport de la séance 4

Soens Arthur

Partie pratique :

Dans la quatrième séance je n'ai pas pu programmer suite à un problème de compilation d'origine inconnue (la compilation ne se finissait pas) et une panne des deux moteurs ainsi que de leur puce, j'ai donc laissé à Emma le soin de finir les programmes concernant le module Bluetooth. Pendant ce temps je me suis occupé de la partie matérielle, j'ai notamment limé les crans des crémaillères et roues dentées afin de réduire les efforts qui seront exercés par le moteur, en effet les coins des roues dentées butaient sur les bords des crans de la crémaillère.

Partie réflexion :

N'ayant pas encore la pince, nous avons pu réfléchir sur la forme finale de la « machine », notamment pour la pince nous allons probablement la faire tenir au bout d'un fil qui s'enroulera ou se déroulera autour d'un moteur Nema 17. De plus on s'est posé la question de la taille des pièces, nous aurions pu les séparer en deux catégories, les pièces de grande taille et celle de petite taille, mais nous pensons à leur attacher un fil en fer autour d'elle puis de faire un anneau qui continue au-dessus de la pièce comme pour pêcher la pièce, ainsi la pince ne sera composée que d'un servomoteur et d'un hameçon en forme de « L » qui prendra les pièces pour les déplacer.

Pour la séance prochaine :

Pour la prochaine séance, je vais commencer le programme de la pince afin de pouvoir finaliser la partie physique du projet et si j'ai encore du temps, essayer de programmer les mouvements valides ou non.