

Nicolas Muratore

Peip2 G2

6 février 2024

Projet Arduino : Puissance 4 contre la machine

Séance 6

Cette sixième séance s'est divisée en deux grandes parties : en premier lieu j'ai continué et terminé l'assemblage et le câblage du bras qui me sert à faire les tests, en parallèle, j'ai lancé l'impression 3D de pièces de rechange, au cas où il y aurait encore une fois une fissure de l'une d'entre elle.

Par la suite, j'ai réfléchi au système le plus pratique et fiable pour le déplacement du bras (tout le processus de ramasser une pièce et aller la déposer dans le jeu), et il s'avère que la meilleure solution serait de placer le bras sur un rail linéaire motorisé, placé de manière parallèle au jeu. Quant à la disposition des jetons de l'ordinateur, les placer sur trois lignes droites parallèles au jeu (et entre elles) serait la solution réduisant au maximum les positions pré enregistrées du bras. (Dans cette configuration, quatre positions uniquement seraient nécessaires.

J'ai donc modélisé le support des pièces que j'imprimerai en triple (chaque support accueille 7 jetons, laissant la place à la pince d'attraper les jetons sans souci).