

Nicolas Muratore

G2 Peip 2

23 janvier 2024

Projet Arduino : Puissance 4 contre la machine

Séance 5

Lors de cette cinquième séance, j'ai entièrement démonté le bras robotisé, afin de changer des servomoteurs endommagés (les câbles étaient sectionnés).

Je me suis également rendu au FabLab pour réimprimer certaines parties du bras. Désormais ce même bras est tout à fait fonctionnel, reste à configurer les diverses positions nécessaires au bon déroulement d'une partie.

En seconde partie, j'ai commencé à m'intéresser au rail motorisé sur lequel le robot va se tenir. Aussi, j'ai réfléchi à la structure qui supportera tous les éléments du jeu (puissance 4, jetons, bras), je pense opter pour une structure en bois que j'assemblerai moi même à l'aides de petites équerres en métal.

À ce stade, je ne suis pas sûr de placer le bras à l'envers (collé à un plafond), il faudra voir les résultats d'une première simulation de manche d'une partie, lors de la séance prochaine.

D'un point de vue pratique, j'ai réussi à ralentir les moteurs en ayant uniquement recours à une solution software, réduisant le nombre de composants.