**Presentation oral decomposition**

* 5 min
* Presenter le projet

Air – duino

Il s’agit ci d’un air-howkey ou les goals (pieces plastiques utilisés pour frapper les palais) sont remplacer par des pieces robotiques (un solenoide monte sur un axe lineaire) qui se deplace grace a un joystick et permet de frapaer le palais en appuyant sur un bouton relier a un solenoide.

* Objectifs

Propulseur de palais sur le goal (1 solenoide)

Bouton activation goal (1 Bouton connecter aarduino)

Déplacement du goal avec moteur sur rails (axe lineaire )

Contrôle déplacements avec manette ( utiliser un joystick)

* + Parties faites
    - Pauline
      * Montages solenoides alimentation
      * Montage solenoide bouton + alimentation
      * Montage solenoide bouton + alimentation
      * Goals trouver les pieces + limer + remplir

Bien preciser ce qu’on ajoute en plus par rapport au projet initial

* + - Ewan
      * Montage moteur pas a pas alimentation
      * Montage moteur dc avec driver
      * Montage moteur dc avec driver et connecter a l’arduino avec code
      * Montage avec joystick qui a été remplacé par tensiometre
      * Contruction axe
  + Parties que l’on pense pouvoir implementer
    - Condition sur le bouton ( Carte arduino )
    - Rajouter un deuxieme axe de deplacement
    - Rajouter un deuxieme bouton mode special
    - Ajouter module bluetooth