RAPPORT DE SEANCE N°1 (13.12.21)

OBJECTIFS DE LA SEANCE

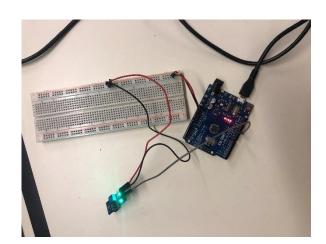
L'objectif de cette séance était de :

- Terminer la modélisation complète du système pour prendre rendez-vous au FAB LAB
- S'occuper de faire marcher le capteur (qui va servir à indiquer quand le mécanisme doit s'arrêter

REALISATION DURANT LA SEANCE

Durant la séance dernière nous sommes arrivés à faire marcher le servomoteur à rotation continue ainsi que la pince donc pour finir les deux IF et ELSE de notre algorithme il nous fallait faire marcher le capteur.

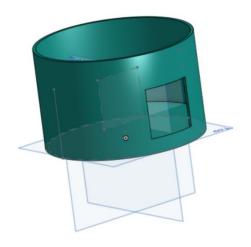
• Je me suis donc occupée du programme pour le capteur en utilisant celui que nous avions fait pour la voiture.



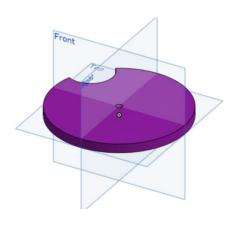
TANI Lilou Peip2

La vidéo est du capteur entrain de marcher est dans le dossier Vidéos.

• Je me suis ensuite occupée de faire toute la modélisation sur OnShape (que je vais d'ailleurs devoir retransférer sur Inkscape) :

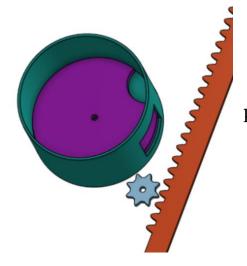


o Voici la forme du réservoir de balles, sa forme changera surement en forme rectangulaire ou carré pour que la découpe au FAB LAB soit plus facile. Les dimensions seront 16cm X 16cm.



d= 15cm

o Voici la forme du sélectionneur de balles inspiré directement d'un sélectionneur de balles de ping-pong. C'est une plateforme qui va tourner sur elle-même grâce à un servo-moteur à rotation continue quand le joueur voudra une nouvelle balle. Les dimensions sont :



o Voici ce que donnera les deux pièces mises en commun.

- Pour ce qui est de l'option « avec tee » M. MASSON nous a donné l'idée de faire pivoter la pince vers le haut avec un autre servomoteur dont on s'occupera à la séance prochaine.
- J'ai également pris rendez-vous au FABLAB lundi 3.01 le matin car il ne restait que cet horaire. Nous allons donc fabriquer au FABLAB:
 - o Réservoir de balles
 - o Sélectionneur de balles
 - o Des socles pour faire tenir le réservoir et le système en l'air.