
RAPPORT DE SEANCE N°3

(03.01.22)

OBJECTIFS DE LA SEANCE

L'objectif de cette séance était de :

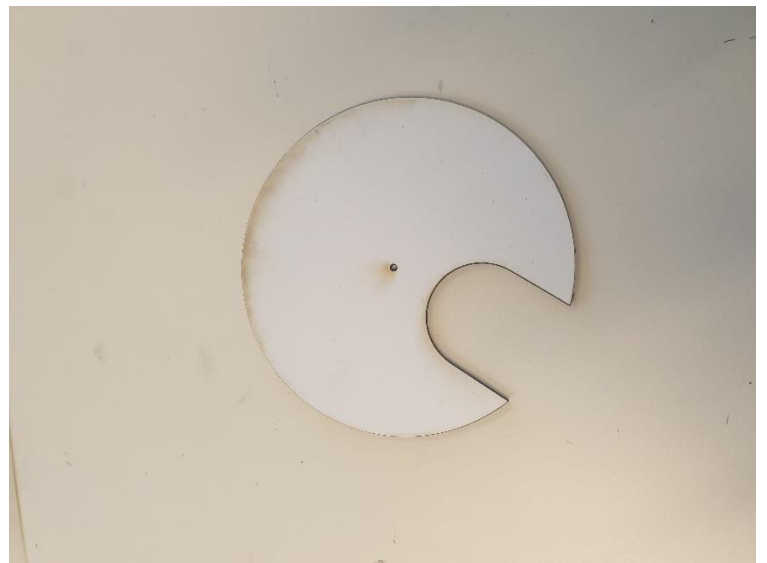
- Créer les pièces de la maquette au FAB LAB et les assembler
- Continuer de faire le programme qui actionne tous les mécanismes à la suite
- Commencer à s'occuper du système Bluetooth

REALISATION DURANT LA SEANCE

Le matin de la séance, nous sommes allés au FAB LAB dans l'objectif de découper nos pièces au laser. Pour ceci nous avons utilisé le site Inkscape Pour créer trois pièces (deux en bois et une en polycarbonate).



Contour du réservoir de balles



Sélecteur de balles

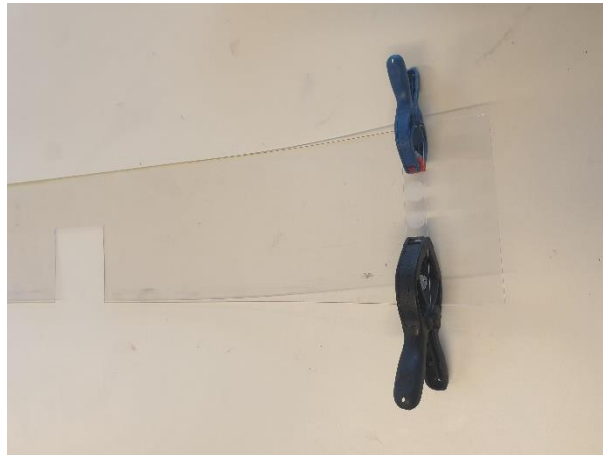


Fond du réservoir à balles

Par rapport aux modélisations que j'avais faites la seule forme qui change est celle du fond de réservoir : un rectangle a été ajouté pour faire passer le servomoteur à rotation continue et le visser directement au réservoir de balles.

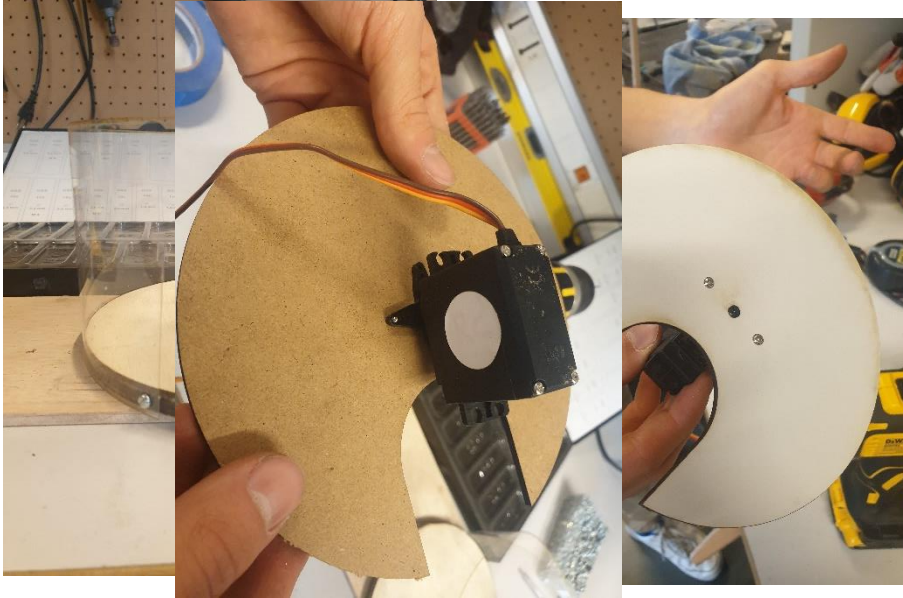
Pendant la moitié de la séance nous avons donc assemblé toutes ses pièces :

- D'abord, nous avons collé les bouts du contour du réservoir de balles que nous avions fait trop petit en longueur avec de la colle forte.



TANI Lilou Peip2

- Ensuite nous avons d'une part vissé le servomoteur au sélectionneur de balles et d'autre part le contour du réservoir au fond du réservoir.



Après ceci, je me suis mise à la partie Bluetooth :

TANI Lilou Peip2

Avec les cours de M. MASSON j'ai commencé un programme comme celui que nous avons réalisé :

```
bluetooth
|
#include <SoftwareSerial.h>
#define RX 10
#define TX 11
#define moteur 3

SoftwareSerial BlueT(RX,TX);
int PWM = 128;
char DATA;
void setup() {
    Serial.begin(9600);
    BlueT.begin(9600);
    pinMode (moteur,OUTPUT);
}

void loop() {
    if (BlueT.available()){
        DATA= BlueT.read();
        if (DATA== "A"){
            PWM=BlueT.parseInt();
            Serial.println(PWM);
            analogWrite(moteur,PWM);
        }
    }
}
```

Après ceci M. MASSON  m'a conseillé d'utiliser le site MIT App Inventor  que je n'ai pas eu le temps de découvrir pleinement pour commencer un programme.

Une vidéo qui montre tous les mécanismes qui s'activent grâce au capteur est disponible sur GitHub dans le dossier « Vidéos ».