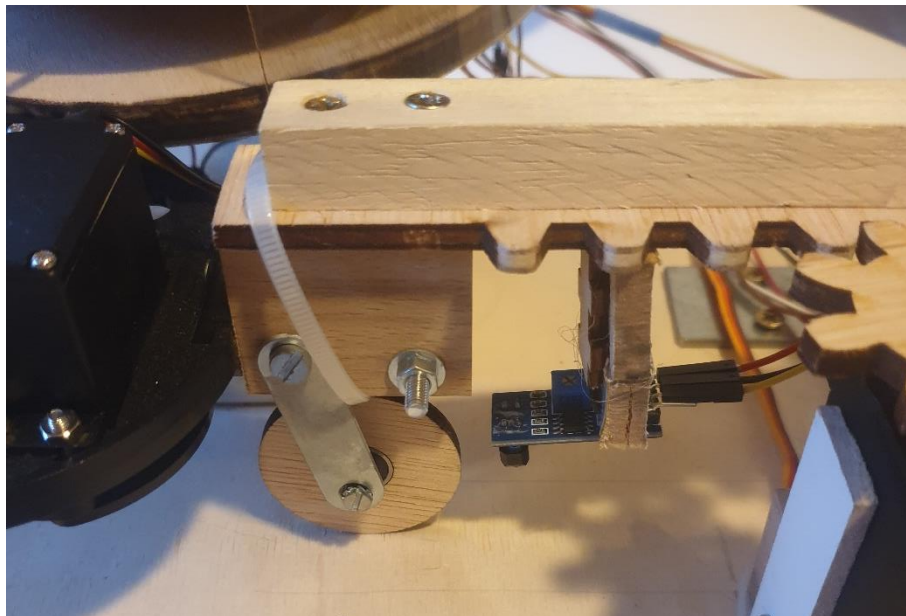


## I. Fin de la conception

Pour cette dernière séance, nous avons finalisé toute ce qui concerne la conception c'est-à-dire :

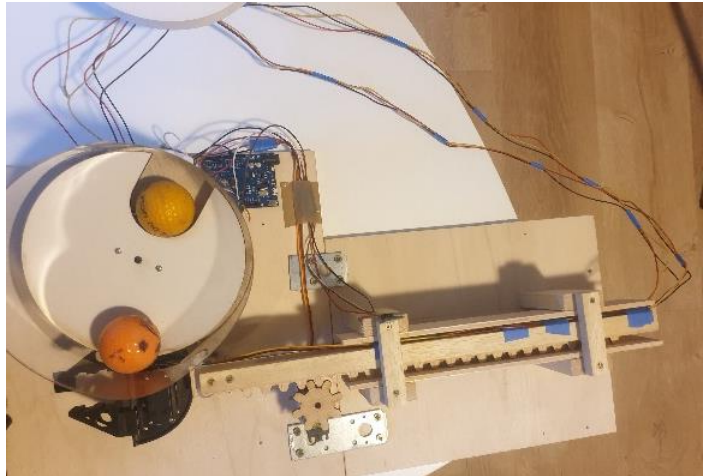
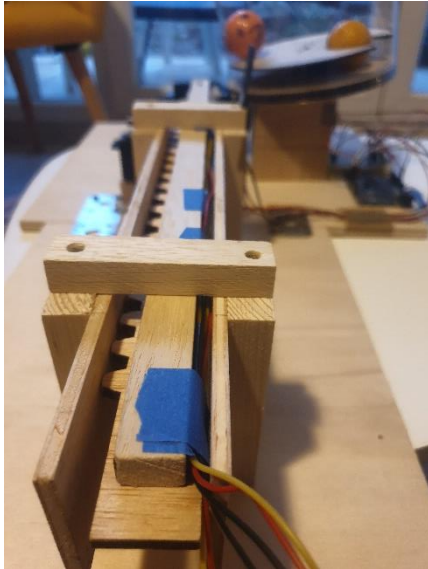
- La fixation du capteur sur le bras avec une petite plaque de bois et de la colle (qui d'ailleurs est assez fragile et nous a posé quelques problèmes en se détachant lors de mauvaises manipulations)



- L'organisation du réseau électronique en fixant la carte Arduino et la plaquette électrique qui réceptionne tous les fils pour l'alimentation en 5v et la terre. Puis nous avons organisé tous les fils conducteurs ce qui n'a pas été aussi évident que l'on pensait. En effet, les fils reliés au bras amovible gênaient dans le retour du bras et se bloquaient dans les interstices du support en bois. J'ai donc proposé d'avoir une partie « tendue » des fils tout le long du bras et laisser le « mou » à l'extérieur. Par ailleurs, chaque liaisons de connexion filaires butaient

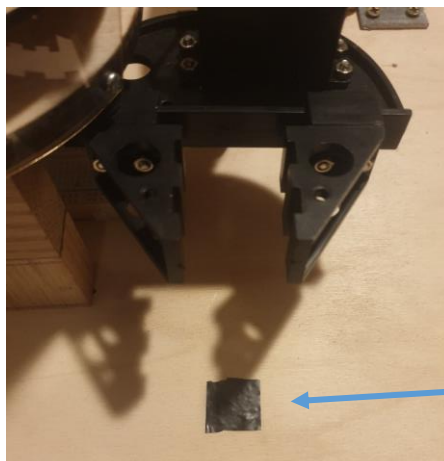
## Electrogolf

contre le support, nous avons donc choisi de prendre un seul et même fil conducteur pour relier nos servomoteurs à leurs branchements. L'usage de scotch nous a permis de grouper les fils d'un même composant électronique entre eux. L'usage de scotch nous a permis de grouper les fils d'un même composant électronique entre eux.



## II. Finition du code

Pour ce qui est du fonctionnement général, nous n'avons pas encore réussi à intégrer le capteur dans notre système car celui-ci ne captait pas la marque noire indiquant que la pince doit relâcher la balle et que le bras doit se stopper.



Marque de  
scotch noire

## **Electrogolf**

C'est pourquoi nous avons dû baisser le capteur pour le rapprocher du sol. Tout fonctionnement correctement cependant il nous faudra choisir entre gérer soit l'ouverture de la pince soit l'avancée/recul du bras car ces deux mouvements ayant chacun deux mouvements opposés cela me semble compliqué pour le moment d'arriver à synchroniser un aller et un retour du bras.

En effet, pour le moment, j'ai réussi à : faire avancer le bras jusqu'à la marque et une fois sur la marque celui-ci s'arrête automatiquement et la pince s'ouvre. Reste plus qu'à le refaire revenir dans sa position initiale...