
RAPPORT DE SEANCE N°7

(21.02.22)

OBJECTIFS DE LA SEANCE

L'objectif de cette séance était de :

- Terminer les fixations des éléments sur la maquette ;
- Essayer d'insérer le capteur dans notre programme final ;

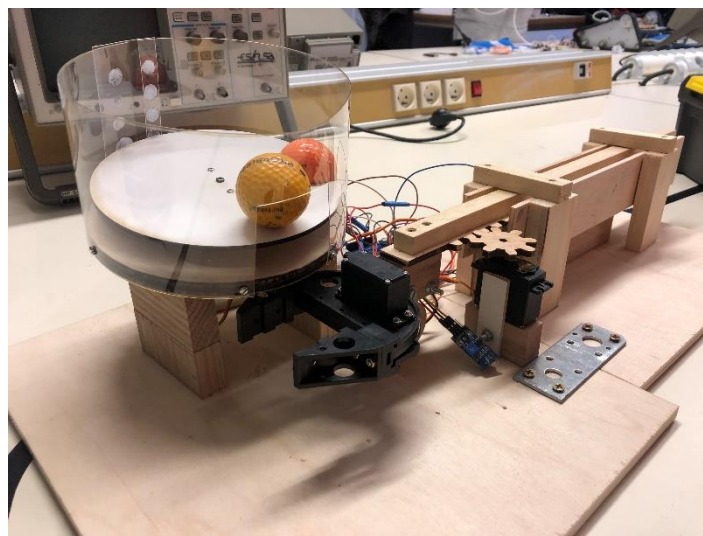
REALISATION DURANT LA SEANCE

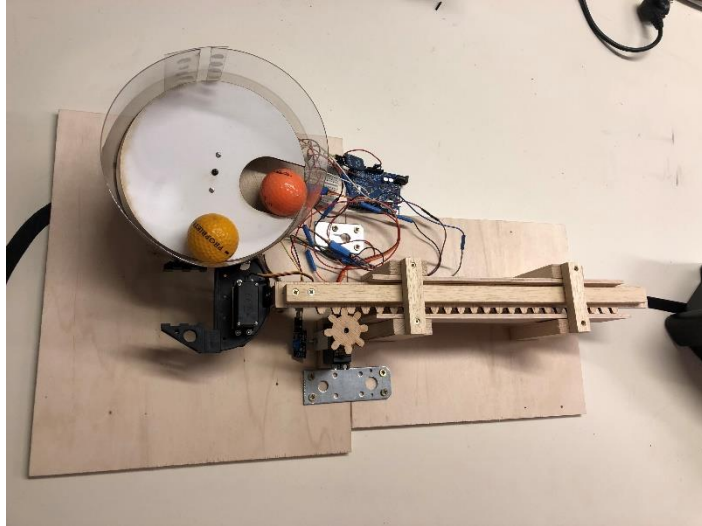
Durant cette séance, nous avons commencé par terminer d'assembler toutes les pièces de notre système sur la maquette puis nous avons continué notre programme Bluetooth.

PARTIE MAQUETTE

Il nous restait à fixer l'engrenage à la bonne hauteur et l'empêcher de bouger de droite à gauche, nous avons donc surélevé le servomoteur puis bloqué avec des planches de bois comme vu sur la première photo.

Pendant les vacances nous avons aussi mis en place le bras mécanique en le surélevant au maximum sans qu'il ne touche le réservoir et avec une roue en dessous de la pince pour repartir plus équitablement le poids.





PARTIE PROGRAMMATION

Nous avons commencé par vérifier que tous les éléments marchaient indépendamment avec une application qui vérifiait chaque mouvement.



La vidéo associée est dans le dossier « Vidéos » et le programme dans le dossier « Code ».

Après ceci nous avons tenté d'incorporer le capteur dans le programme en incorporant un if (si le capteur capte du blanc alors le bras s'arrête de

fonctionner et la pince s'ouvre puis se referme). Nous n'avons pas pu terminer cette étape mais à la fin de la séance le bras s'arrêtait au bon moment.

Le nouveau programme est aussi disponible dans le dossier « Code ».

OBJECTIFS DE LA PROCHAINE SEANCE

Pour la prochaine et dernière séance, nous allons terminer notre programme pour que le système soit le plus automatique possible puis fixer les composants électroniques.