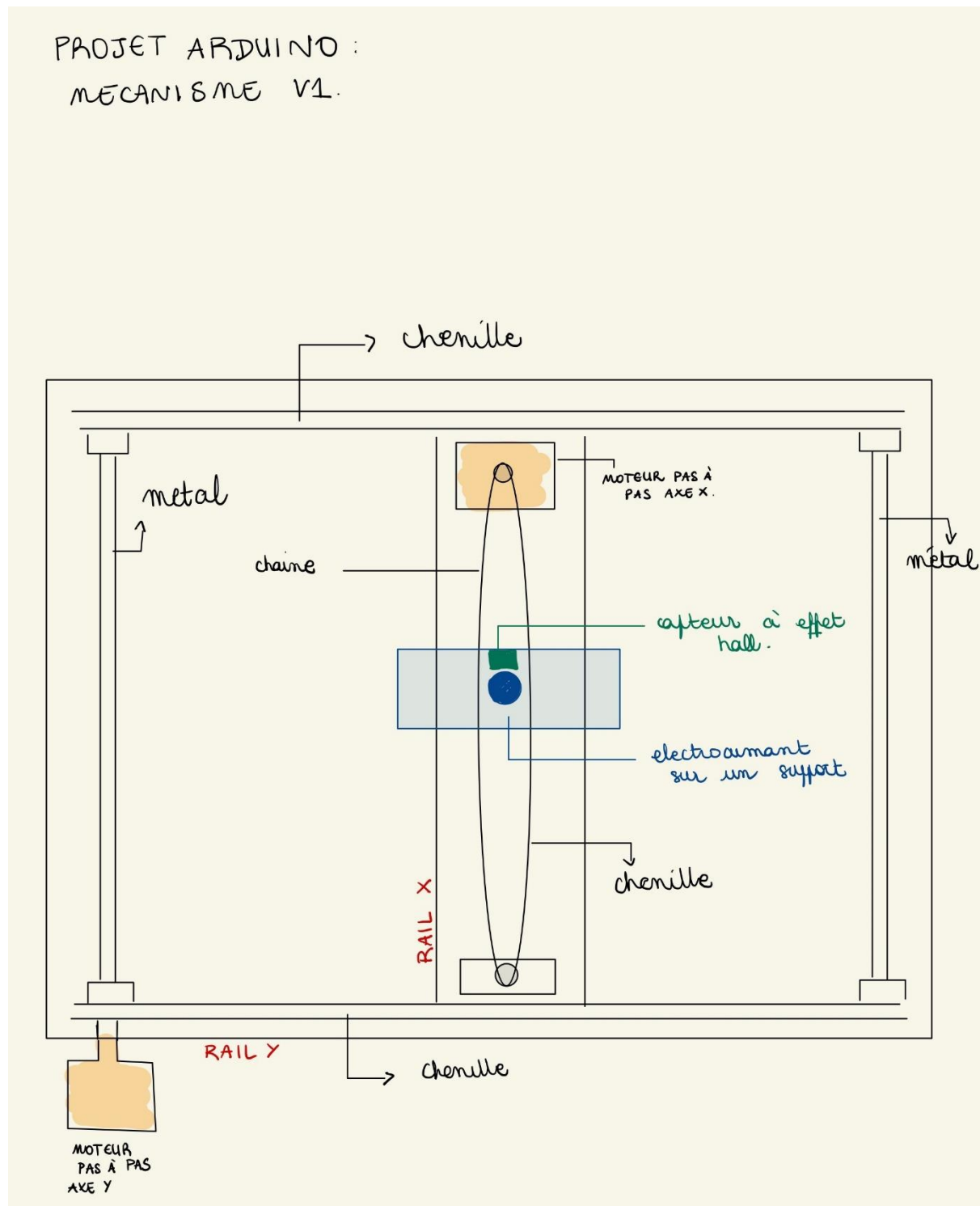


COMPTE RENDU SEANCE 12/12/2022

Durant cette première séance nous avons essayer de mettre plus ou moins en place notre projet.

Nous avons décider du matériel dont on avait besoin et du mécanisme que nous allons mettre en place.

Notre idée pour le mécanisme :



Ainsi pour ce projet on aura besoin :

Pour la « motorisation » :

De deux moteurs pas à pas : en effet nous avons besoin de moteur très précis pour pouvoir ce positionner aux positions exactes voulu et un moteur qui peut facilement faire plusieurs tout « lentement » afin de faire tourner les chenilles du mécanismes

Deux driver : afin de contrôler nos deux moteurs pas à pas.

Un électroaimant qui sera poser sur une plateforme le long du rail X. Nous avons besoin de ce type de magnet afin de pouvoir contrôler le moment où il attrape le pion voulu.

D'un capteur qui sera positionner a proximité de notre électroaimant. Cela servira à notre système de savoir ou il se situe dans le plateau de jeu. Pour cela nous pouvons utiliser un capteur à effet hall ou un capteur optique comme celui que nous avons utilisé lors des séance d'électronique sur les voitures.

De rails, chenilles, écrous... pour pouvoir créer un mouvement uniforme du système.

Pour l' « esthétique » :

Une surface assez fine (carton/.. ?) afin que l'électroaimant puisse facilement attraper les pions à travers.

Il faut également que qu'il y ai une marge sur le plateau afin de pouvoir y déposer (avec l'aimant) les pions qui ont été « mangé »

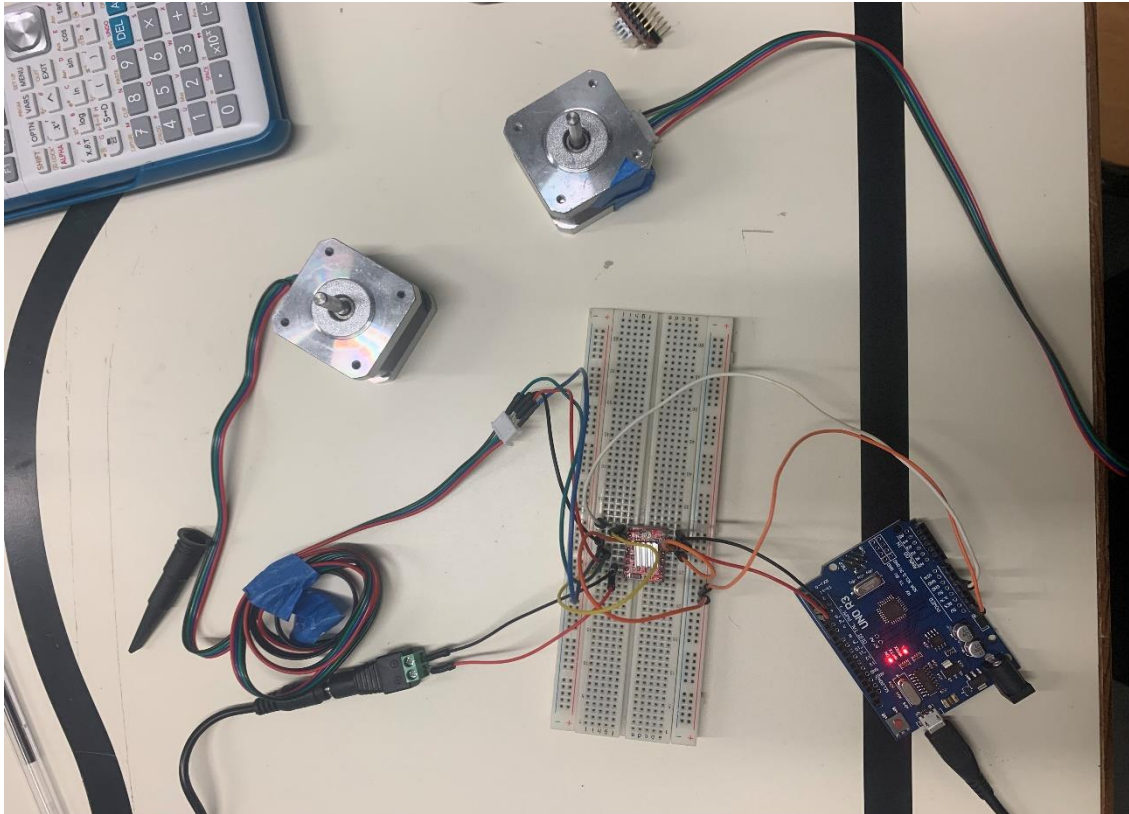
Une sorte de boite pour pouvoir y cacher notre mécanisme et déposé le plateau de jeu dessus.

De 32 pions de taille assez petite afin qu'ils puissent bouger en passant entre les autres pions et ne pas les toucher. Ces derniers ont été fait par Hugo Heilmann lors de cette séance. Il ne restera plus qu'à les imprimer en 3D.

De 32 aimants à mettre en dessous des pions.

Le reste est encore à déterminer.

Durant la séance j'ai également pu brancher un moteur pas à pas et le faire tourner avec le code fournit dans le cours.



Pour la semaine prochaine nous aimerions commencer à coder les déplacements de notre système et le capteur de positionnement.