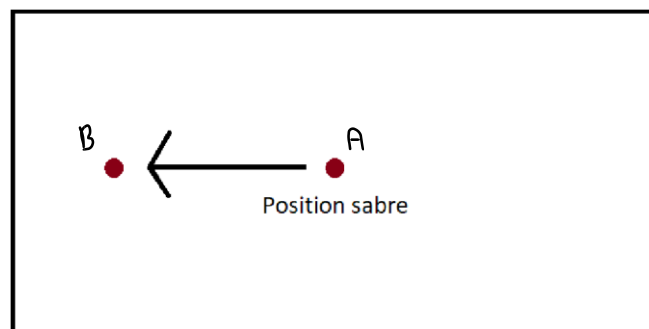


PHAN Damien

## Compte rendu séance 1

Durant cette séance, je me suis posé la question de *comment connaître la position du sabre dans l'espace afin de le représenter dans le jeu*.

Pour cela, au biais de recherche, j'ai trouvé que l'on pouvait utiliser un accéléromètre pour détecter les mouvements (gauche, droite, haut, bas) couplé avec un gyroscope afin de limiter le "bruit" obtenu lors des mesures de l'accéléromètre.



J'ai ensuite passé le reste de l'heure à me renseigner sur comment fonctionne le GY-521 : Cours [Accéléromètre](#) Autres recherches :

- [hal archives](#)
- [Tuto accéléromètre](#)
- [Cours Arduino Accéléromètre F.Ferrero](#)
- [Distance with accelerometer/gyroscope](#) (discussion)
- [Code Arduino accéléromètre](#)

Vers la fin de la séance, je me suis replongé dans le cours du Module Bluetooth afin de faire communiquer le sabre et l'écran : [Cours Bluetooth](#)

De plus, nous avons dressé la liste des matériaux nécessaires à l'élaboration de notre projet :

<u>Sabre :</u>	<u>Jeu :</u>
Puce Uno R3	Puce Uno R3/Teensy
Accéléromètre + Gyroscope	Ecran LED
Module Bluetooth	Module Bluetooth
Sabre (à faire)	Haut-parleur MP3
Moteur à vibration	