

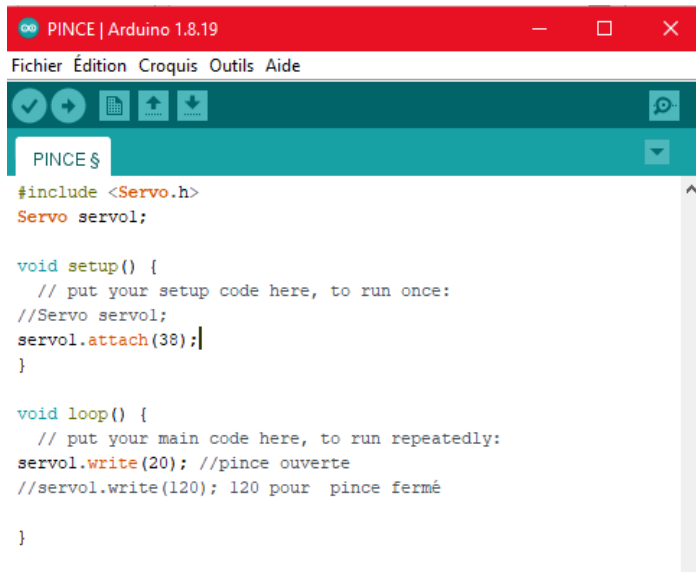
## Rapport séance 6

### Gwendolyne Bouchard

*Ce que j'ai fait avant la séance au fablab*

- Code avec la pince qui s'ouvre et se ferme

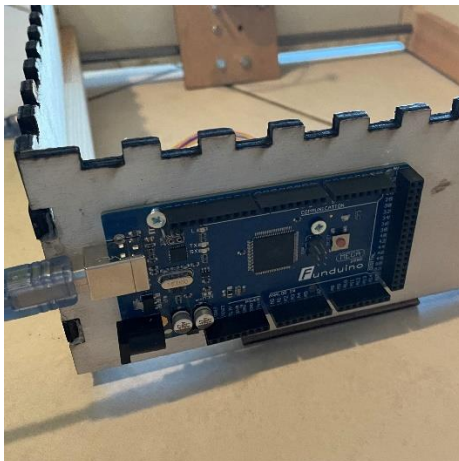
J'ai testé les angles pour notre pince dans un fichier à part puis j'ai incorporé ces valeurs dans notre code pour que la pince se referme après être descendu pour prendre les peluches puis se réouvre pour faire tomber les peluches dans le coin.

A screenshot of the Arduino IDE interface. The title bar reads "PINCE | Arduino 1.8.19". The menu bar includes "Fichier", "Édition", "Croquis", "Outils", and "Aide". The toolbar shows icons for opening, saving, and running. The code editor displays the following code:

```
PINCE $  
  
#include <Servo.h>  
Servo servol;  
  
void setup() {  
  // put your setup code here, to run once:  
  //Servo servol;  
  servol.attach(38);  
}  
  
void loop() {  
  // put your main code here, to run repeatedly:  
  servol.write(20); //pince ouverte  
  //servol.write(120); 120 pour pince fermé  
}
```

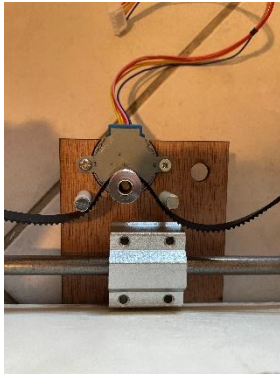
- Carte Arduino sur le coté

J'ai fait des trous de 3mm sur le bord de notre boite du haut pour pouvoir viser notre carte en haut, au plus proche des moteurs, là où il y aura le plus de câbles.



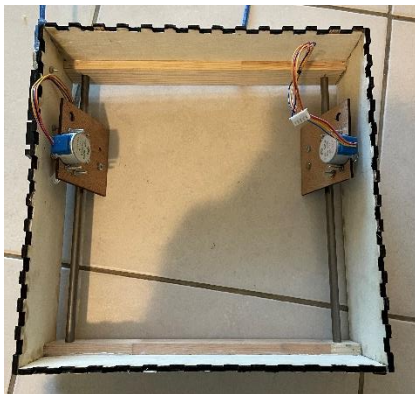
- Visse qui plaque la courroie

Pour que notre moteur déplace tout le support, il faut que la courrois soit bien plaqué sur notre moteur j'ai donc ajouté des visse avec des morceaux en plastique pour faire cela.



- Redécoupe du support de droite

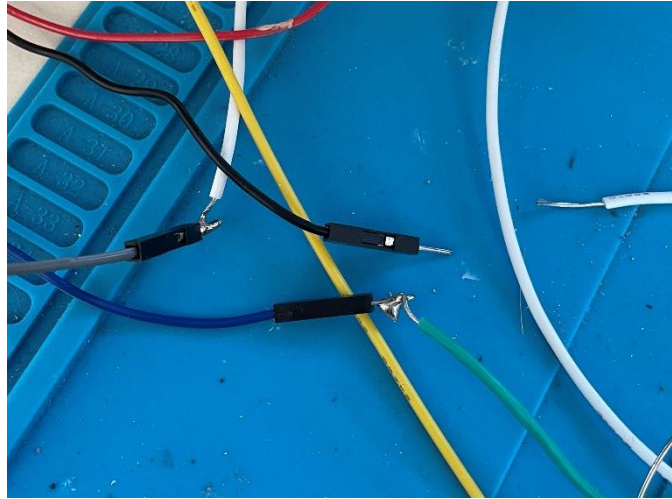
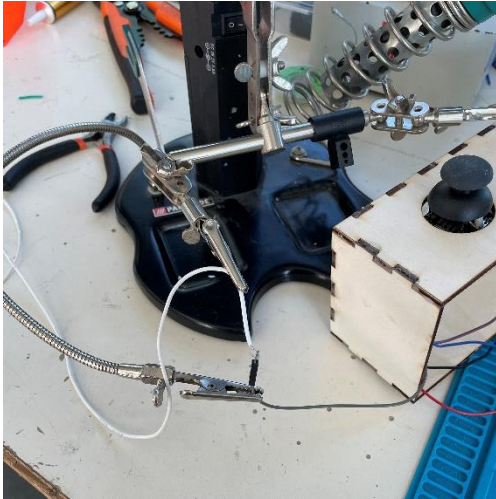
En faisant des tests on s'est rendu compte que notre moteur n'était pas assez fort et notre structure pas assez stable pour qu'un seul moteur déplace la barre du milieu. J'ai donc recoupé à l'aide de la découpeuse laser le support en bois que j'avais déjà fait pour la barre du côté droit pour y rajouter la forme d'un moteur. On a donc pris un 4<sup>ème</sup> moteur qu'on a vissé dessus. Il nous reste à adapter notre code à cette modification.



*Ce que j'ai fait pendant la séance*

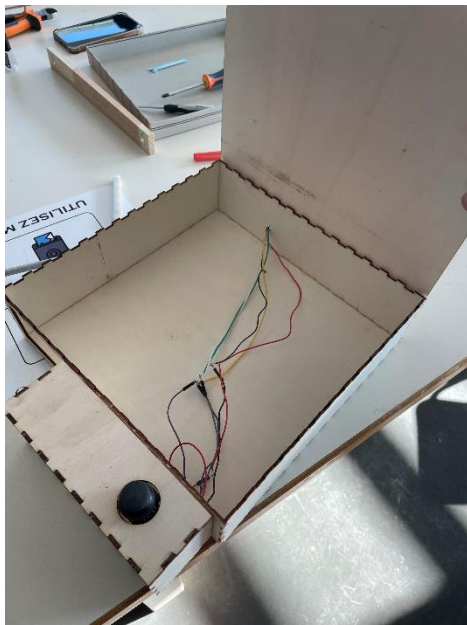
- Soudure

Notre carte Arduino étant tout en haut, les câbles qui viennent du joystick sont à l'opposé. J'ai donc coupé des câbles avec une longueur modulable plus qu'ils puissent traverser la boîte du bas, sortir par le trou de derrière, remonté jusqu'à la boîte du haut et aller sur le côté pour atteindre la carte Arduino.



- Câbles du joystick

Notre joystick se situe tout en bas dans une petite boîte devant. Il est donc nécessaire que les câbles qui le relient à la carte arduino passent à l'intérieur de la boîte du bas puis ressortent derrière, c'est pour cela que j'ai fait des trous dans le côté arrière de ma boîte ainsi qu'à la même position dans la planche qui va venir faire tout le fond de notre projet.



- Plaque 5V et masse

J'ai demandé une petite plaque avec seulement les 5V et les masses car nous n'utilisons que ça dans notre projet. Je vais la mettre à côté de la carte arduino sur la boîte du haut.

- Fixation de la partie des barres du haut

Avec Jade, après avoir changé de barres pour des barres pleines car les vides ne glissaient pas assez (détaillé dans le rapport de Jade) nous avons mis les barres dans des supports en bois puis on les a collés à l'aide de colle de bois, pour qu'il reste au bon endroit pendant le temps du séchage nous les avons bloqués à l'aide de serre-joint.



- Redécoupe des supports entre la boîte du haut et la boîte du bas

A cause de nos changements de types de barres le poids de la partie du haut à beaucoup augmenté on s'est donc rendu compte que nos support qui était en 3mm n'allait pas être assez stable, je les ai donc remodelisé sur Inkscape pour du bois 5mm (je me suis aidé de Makercase pour faire les encoches même si je ne voulais pas vraiment faire de boîte). J'ai ensuite fait la découpe laser avec un bois 5mm.

