Compte rendu séance 1

Canava François

Lors de cette 1er séance nous nous sommes fait une idée plus précise du robot et avons sélectionner les moteurs qui serviront aux deux roues motrices du robot (servomoteurs numériques modèle rc) ainsi que deux moteurs plus petits pour les bras(micros servos) et l’écran qui servira de « façade » au robot. Nous avons aussi établi les dimensions précise du robot (qui pourrons être amener à changer selon les premiers prototypes).

De mon côté j’ai aussi tenté de comprendre le fonctionnement de l’écran ainsi que ces branchements afin d’effectuer des premiers tests dessus en me basent sur le fonctionnement de l’écran LCD du cours. Cependant le fonctionnement de l’écran donné était totalement différent ce qui me causa beaucoup d’erreur.

Premièrement ce n’était pas un écran en 20 par 4 comme je le pensais initialement mais un 128x64, le branchement était aussi totalement différent, de plus l’écran peut être brancher en série ou en parallèle grâce au PSB (ce qui n’était pas présent sur l’écran du cour), le branchement était aussi de type de miso.

De plus la bibliothèque utilisée pour sa programmation est aussi différente, elle ce nome « U8g2 » j’ai aussi vue qu’il était possible grâce à cet écran de générer des HEX code pour des images de résolution 128x64 ce qui pourrais permettre un grande variétés de réaction au réponses des joueurs.

Image du branchement, source : https://www.electronicshub.org/interfacing-128x64-graphical-lcd-with-arduino/

