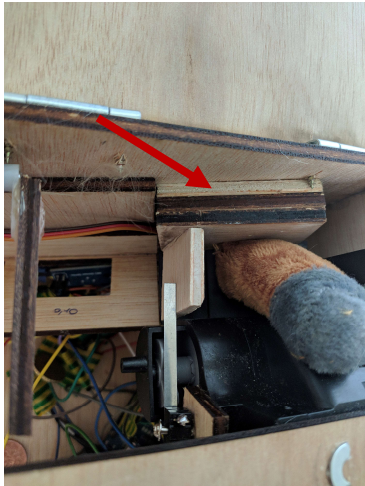


## Séance 8 PoneyBox Bogaers Hugo :

Entre la séance 7 et la séance 8, j'ai eu le temps de travailler sur la boîte. Dans un premier temps j'ai trouvé une façon pour que le bras mécanique « donne » correctement la pièce au trieur de pièces. J'ai ajouté des morceaux de bois coller entre eux pour que la pièce arrive dans la bonne position.

Ensuite , j'ai ajouté différents morceaux de bois pour que les capteurs de proximité soient attachés aux bons endroits et qu'ils puissent détecter les pièces.



J'ai également fait le circuit complet sur la plaque à trou pour tester mon code final (je n'ai pas pu le faire directement sur la boîte car je n'avais pas les fils nécessaires). Seul problème je n'arrive pas à faire fonctionner un des servomoteur, il ne fait que bouger dans tous les sens, même quand il n'en a pas l'ordre.

Pendant la séance 8, j'ai installé une rondelle coupée en deux, pour détecter quand une pièce est posée sur la boîte. En effet les pièces de monnaie sont conductrices ainsi quand une pièce est posée, elle fait le contact entre les 2 demi-rondelle. On peut ainsi faire le même circuit qu'un bouton-poussoir.

Mais ce qu'il m'a pris le plus de temps pendant cette séance c'est de brancher tous les éléments dans la boîte, j'ai dû souder plusieurs composants et créer des multiprises pour ne pas avoir de plaque à trous dans la boîte.

Pour être prêt pour l'oral de fin de projet, il va falloir que je colle les compartiments que Julie a fait, que j'arrange tous les fils ( car pour l'instant c'est un peu le brassard, mais sans risque de court-circuit bien sûr ), que j'installe la peluche dans sa boîte et que je trouve comment faire marcher ce servomoteur fou.