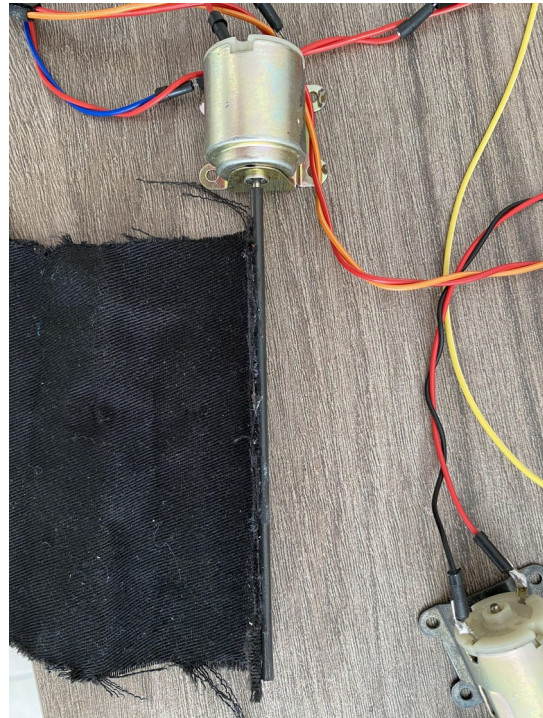


Lors de cette séance nous avons décidé avec mon binôme de commencer par améliorer et terminer définitivement les stores.

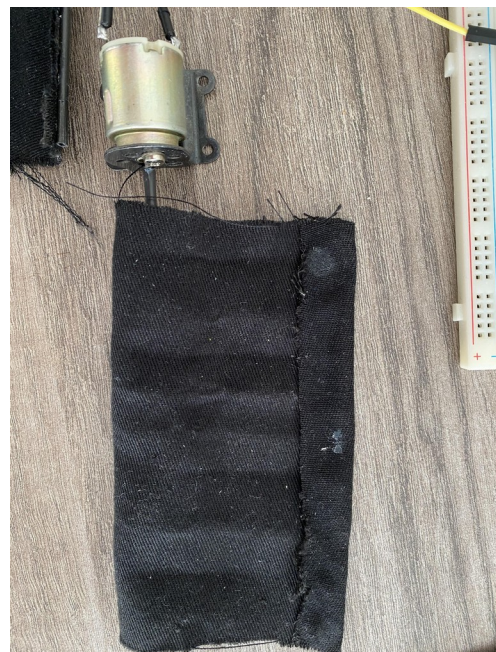
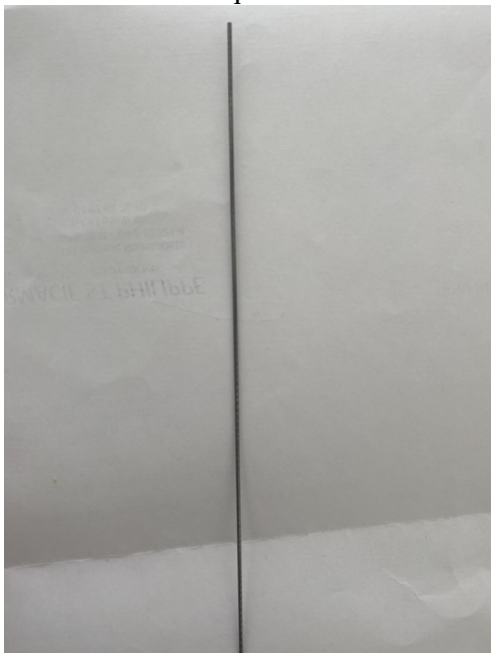
En effet, les bras en bois étaient trop épais, le jeu entre l'axe du moteur et le trou réalisé donné des résultats approximatifs sur la rotation du moteur et étaient également peu esthétiques...

Nous avons donc décidé de nous procurer des matériaux plus adaptés. Pour ce faire nous nous sommes rendus pendant la semaine de vacances dans un magasin de modélisme où nous avons pu trouver des tiges en carbone de 1m de longueur pour jouer le rôle de bras des stores.

Nous les avons alors sciées aux dimensions adaptées puis collées sur les moteurs et avec les tissus :



Nous avons également récupéré une tige en métal de 1mm d'épaisseur. Nous l'avons de même découpée et attachée au bas des tissus pour appliquer un poids afin que les tissus s'enroulent plus convenablement lorsque le store est remonté :





J'ai ensuite également effectué deux supports en bois que j'ai fixé avec le pistolet à colle sur la maquette afin que les tissus aient de l'espace pour s'enrouler en montée et se dérouler en descente :



Ensuite, nous nous sommes employés à organiser l'agencement final de notre projet.

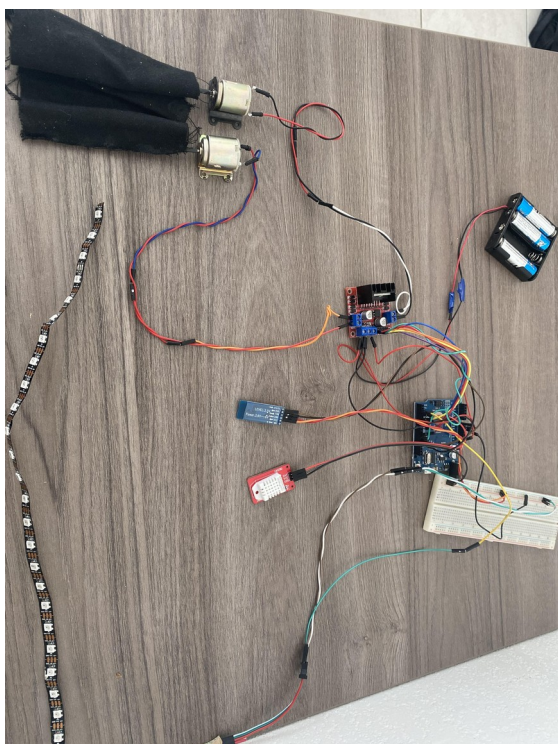
Pour rappel nous avons 5 parties dans notre projet : les stores, la porte avec le digicode, le détecteur de fumée, le capteur de température et les LED pour l'éclairage.

Nous avons donc décidé de répartir ces parties sur 2 cartes Arduino différentes.

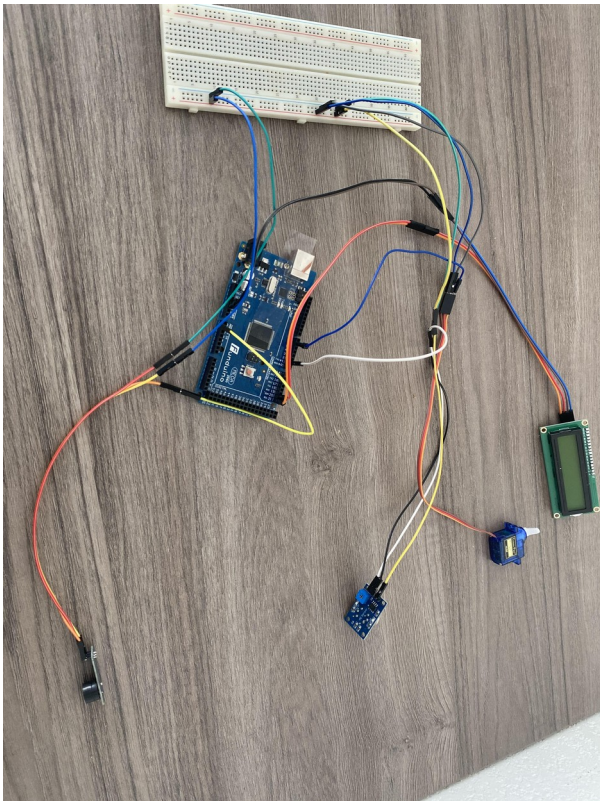
Les stores, le détecteur de fumée et les LED sur une carte Arduino Uno (toutes ces parties utilisent la fonctionnalité bluetooth) puis sur une carte MEGA le digicode pour la porte et le détecteur de fumée.

J'ai donc effectué les deux montages distincts pendant que mon binôme s'est chargé de «fusionner» les morceaux de codes que nous avons pour chaque partie en deux codes adaptés aux deux montages.

Voici une représentation du montage avec le bluetooth (le tout est à relier à l'écran fixé sur la maquette pour afficher la température et l'humidité) :



Puis de l'autre montage (le tout est à relier avec le digicode sur la porte) :



Nous avons également récupéré une alimentation 12V afin d'alimenter ce dernier montage sans avoir à relier le tout à un port USB de l'ordinateur (elle ne figure pas sur la photo car nous l'avons oubliée dans la salle de cours).

Enfin nous avons terminé la séance en planifiant où nous allons placer chaque composant sur la maquette.

Il nous reste alors à les fixer sur la maquette afin de terminer notre projet.