**Carnet de bord**

* **Semaine 28/02 – 06/03 :**
* Création du bot discord.
* Apprentissage du .js et des commandes de base.
* Le bot répond aux commandes customisées.
* Commande /rand qui fait rouler le dé, qui sera remplacée par l’event « le dé est secoué » plus tard.
  + Il affiche une image d’un dé avec le chiffre obtenu…
  + et cite le pseudo de la personne qui a fait l’action.
* **Semaine 07/03 – 13/03 :**
* Tests matrice 8x8 + arduino
* Tests tilt + arduino
* Tests tilt + matrice : quand je secoue le tilt, la matrice s’allume
* Intégration de patterns
* **Semaine 14/03 – 20/03 :**
* Ajout du random quand on secoue le prototype
* Ajout des patterns qui représentent les chiffres
* Vidéo avancement
* **Semaine 28/03 – 03/04 :**
* Soudure de l’alim
* Intégration de l’alim (pile) au circuit
* **Semaine 04/04 - … :**
* Recherches ESP
* **Semaine 11/04 – 17/04 :**
* L’ESP se connecte à internet via les commandes AT
* Semaine 6/06 - 12/06
* Le bot répond aux commandes GET d’un client (Commande qui sera envoyée par l’ESP)
* Mise en place du Bot discord sur un serveur OVH

***A faire :***

**Arduino :**

* Programme :
  + Intégrer 3 boutons : d6 d10 d20
  + Améliorer le random
  + Tant qu’on secoue le dé, il ne lance pas le rand -> animation en conséquence
  + Récupérer le résultat du rand sur l’ESP
* Electronique :
  + Souder le circuit sur une plaque de prototypage

**Bot discord :**

* Web api
* Agit en tant que serveur
* ESP client, se connecter au bot via une rest api -> faire un POST depuis l’esp vers cette adresse

**Liste de composants :**

* Arduino uno
* ESP8266
* Matrice leds RGB 8x8
* Capteur d’inclinaison SW520D
* Resistance 10k x3
* Interrupteur à glissière
* Interrupteur à bascule x3
* Batterie lithium 18650 3,7V 3000mAh
* Porte-piles convertisseur 5v/3v + chargeur micro usb