Julien Racette

Mathis Baril

**Groupe 101**

Projet D’Intégration En Science Informatique

420-204-RE

**Journal De Bord**

Présenté à

Robert Turenne

Département d’informatique

Cégep de Saint-Jérôme

**2023-02-08**

**17 février 2023**

-Pour pouvoir connecter notre Raspberry pi au réseau, nous allons émettre un signal wifi avec notre Raspberry Pi qui va rediriger l’appareil sur une page web sur laquelle nous pourrons faire des manipulations.

-Nous allons utiliser un Arduino pour faire déplacer les rails et nous allons utiliser un Raspberry Pi pour faire l’analyse du jeu

-On aimerais pouvoir arriver a donner les informations de connexion du compte chess.com pour pouvoir jouer avec d’autres personnes en ligne et avec un ordinateur. Chess.com a un API il faudrait donc arriver a trouver une façon de connecter un utilisateur sans lui demander son compte et son mot de passe.

***21 février 2023***

-Pour les rails en dessous du jeu d’échec, la meilleure solution serait d’acheter des rails de précision en métal avec des systèmes à moteur sans courroie. Cependant, puisque ces systèmes sont très chers et offrent peu de possibilité de customisation, nous allons opter pour un system de rails avec une courroie. Le système glissera sur des rails en métal qui peuvent se trouver à bon prix sur Amazon et qui peuvent être coupé à la bonne longueur. Ensuite, nous imprimerons le mécanisme en 3d, ce qui limitera les couts et nous permettra de le faire sur mesure. Nous utiliserons un moteur de précisions. Pour sauver un peu de temps, nous partirons nos modèles de rails à partir de modèles 3d de slider de caméra qu’on peu retrouver sur internet. Il y a beaucoup de modèle disponible en ligne et c’est très semblable à ce qu’on veut faire.

***22 février 2023***

Nous allons utiliser des Hall transistor au lieu de des reed switch magnétique, car elle sont plus fiables, d’une meilleur forme et moins fragiles. Nous allons en mettre en dessous de chaque case pour pouvoir lire le signal de chaque pièces peu importe où ils se trouvent.

Nous allons finalement utiliser, pour les rails, des profile en aluminium avec un v slot pour imprimante 3d avec les normes 2020. Nous allons ensuite y mettre une poulie dentée avec un stepper moteur pour bouger, sur l’axe des x, notre rails. Nous allons ensuite, en dessous, mettre un autre système exactement pareil pour bouger l’intégralité du système du haut sur l’axe des y. Ce système est inspiré de systèmes de slider de caméra trouvée en ligne et du fonctionnement d’une imprimante 3d.

Les pièces : <https://www.amazon.ca/gp/product/B083SGLN5H/ref=ewc_pr_img_1?smid=AXPK286E9FNKD&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B09H5P2TWS/ref=ewc_pr_img_2?smid=A3J55K37S08NLM&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B08LH7DXV6/ref=ewc_pr_img_3?smid=A3BKS5ISMXVHBW&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B094CPVF9Y/ref=ewc_pr_img_4?smid=A25D8KR4TTBZ3T&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B094CPVF9Y/ref=ewc_pr_img_4?smid=A25D8KR4TTBZ3T&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B07MGS59WN/ref=ewc_pr_img_5?smid=AZ4DIIE1NXIOR&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B07H3V8N2Q/ref=ewc_pr_img_6?smid=A26TCVWBQE4D9T&psc=1>

<https://www.amazon.ca/gp/product/B08HWC65G3/ref=ewc_pr_img_7?smid=A86AD06S3OMVQ&psc=1>

***27 février 2023***

On a finalement décider d’utiliser un mécanisme SCARA a deux bras sur deux axes pour faire bouger notre échequier, car c’est beaucoup plus précis que le mécanisme précédent. Cela permet aussi de faire déplacer le bars sur une plus grande distance sans contrainte d’espace. J’ai trouvé un projet qui a fait ce bras en DIY.

<https://www.instructables.com/DIY-SINGLE-ARM-SCARA-ROBOT/>

Nous pouvons utiliser ce principe pour faire notre bras SCARA qui sera en dessous de l’échequier.