**Projet : Bras**

*Journal de bord*

15/11/2021 :

- 1e prise en main du bras robot et d’arduino.

-Recherche de documents technique.

-Mise en place du programme des 2 semaines du projet.

-Branchement d’arduino et du bras robot et mouvements de certains doigts.

-Recherche de comment la manette va communiquer avec le bras robot.

17/11/2021 :

Matin :

-Branchement du joystick arduino, en parallèle du bras inmoov.

-récupérer les valeurs du joystick sur arduino.

-établissement des idées pour l’interface graphique (croquis, schéma etc.)

Après midi :

-contrôle du poignet avec le joystick

-Recherche doc et bibliothèque sur la manette Xbox

18/11/2021 :

* Continuité de la journée d’hier
* Recherche programme prédéfinis de la manette Xbox
* Recherche documentation sur l’arduino Ethernet

19/11/2021 :

* Manipulation de l’arduino Ethernet et codage
* Compréhension et adaptions code JS de la manette Xbox

22/11/2021 :

* Début du Rapport de projet
* Diagramme UML ( en cas d’utilisation)
* Test de la manette sur API en ligne

23/11/2021 :

* Début de l’interface API
* Entretien (présentation du projet)

24/11/2021 :

* CHANGEMENT DE PROCEDURE

Problème avec l’arduino Ethernet

26/11/2021 :

* Début de code en arduino pour la manette
* Finalisation du Rapport de projet

Difficulté rencontré :

On n’a pas pu envoyez de requête via l’Ethernet Shield suite à des problèmes de réseaux et de câblage, mais surtout de code. On ne pouvait également pas connecter la mannette directement au bras robot via arduino car il aurait fallu ouvrir complètement la manette.