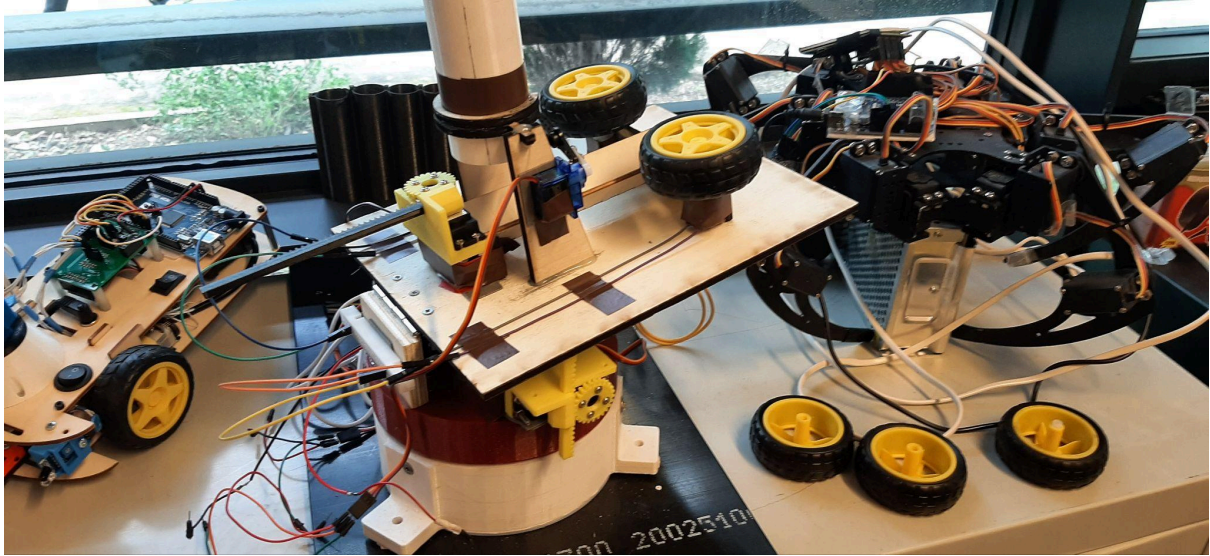


Rapport de la séance du 12/02/2024 Louis Barthez:

Durant cette séance nous avons assemblé toute les pièces de notre projet pour obtenir sa forme finale:



Nous avons placé le reservoir de balle (tube en blanc) au dessus de la rigole qui fait office de canon. Le servomoteur placé au bout du canon se rétracte pour laisser tomber une balle provenant du réservoir. Puis la crémaillère part dans le sens inverse pour acheminer la balle jusqu'aux deux roues. Nous avons décidé de brancher les deux moteurs à courant continu directement sur les piles sans intervention de la carte arduino car nous estimons que nous n'avons pas besoin de régler la vitesse des moteurs qui seront donc toujours au maximum de leur vitesse.

J'ai préparé le code final qui permet de contrôler les 5 servomoteurs:

- les deux servomoteurs qui permettent d'incliner la plateforme en bois.
- le servomoteur qui permet de faire tourner la plateforme rotative.
- le servomoteur 360 degrés pour accompagner les balles une par une jusqu'aux roues.
- le servomoteur qui sert de "péage"

Ce servomoteur présent sur la photo permet de s'assurer que le canon tire bien une balle à la fois et qu'aucune balle n'obstrue le passage à une autre balle qui proviendrait du réservoir entre deux tirs.

Il ne reste plus qu'à compléter ce programme final pour avoir un canon à balle de ping pong capable d'envoyer 4 balles à la suite (voire plus si on trouve le temps d'agrandir le réservoir) dans différente direction et avec un certain intervalle de temp entre les tirs.