

Séance passée au FabLab, consacrée à finir la construction de la structure. Tout d'abord, j'ai assemblée en perçant et vissant les pièces du support pour la caméra, en oubliant pas au préalable de faire faire à la découpeuse laser un trou au centre de la plateforme afin que la caméra puisse voir à travers. Puis j'ai fixé la caméra sur son support. Nous avons donc pu observer ce que la caméra détectait depuis son support. Comme notre balle à repérer est jaune et que le bois d'une couleur blanche-beige-jaune était aussi considéré comme jaune par la pixycam, Théo a peint à la bombe le bois à l'intérieur du babyfoot en noir. Après avoir reçu les pièces pour construire le support de la crémaillère du moteur, j'ai pu les fixer entre-elles en perçant et vissant et Théo a collé le gardien (le bout de bois servant de gardien est un bout de bois qui allait être jeté, mais nous nous sommes dit, qu'étant donné qu'il a les bonnes dimensions, nous pouvions lui donner une seconde vie en tant que gardien) sur la crémaillère. Enfin j'ai scotché les câbles 2 à 2 et le long de la structure afin qu'ils ne s'entremêlent plus et cessent de gêner la caméra.

Voici des images du rendu pour illustrer :

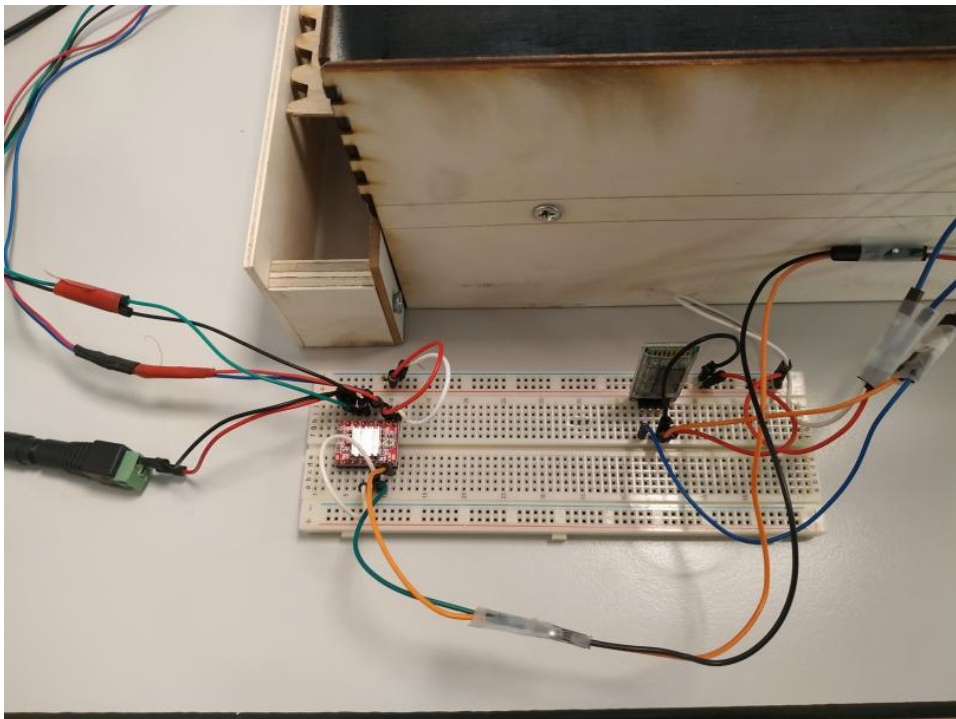
Vision globale de la structure :



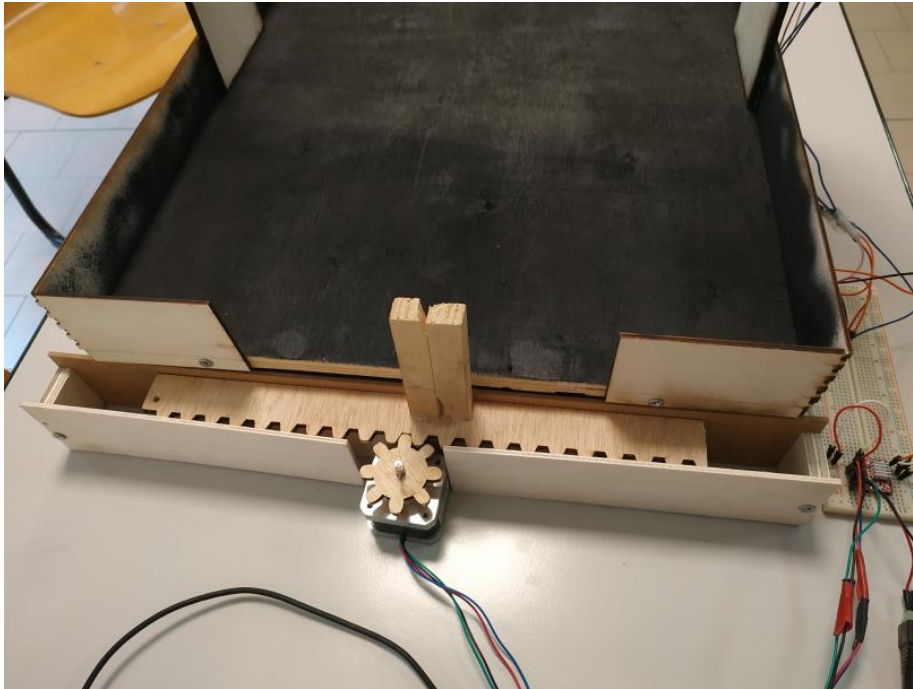
Caméra et carte Arduino sur leur support ainsi que les fils scotchés le long de la structure :



Connexions des modules Bluetooth et Moteur à la carte Arduino :



Partie Moteur / Crémaillère / Gardien :



Enfin, lors de la conception de la structure, nous avons décidé de ne pas fixer les supports Caméra et Moteur mais de les laisser amovibles et nous les avons designés afin qu'ils s'emboîtent avec la base de la structure, de sorte à ce que le tout soit facilement transportable et puisse rentrer partout, comme dans un coffre de voiture par exemple :

