

La première idée était de recréer une barre de babyfoot classique pouvant être utilisée pour des tests dans la salle de cours durant les séances et pouvant se greffer dans un vrai babyfoot.

J'ai donc au préalable, la veille de la séance été prendre les dimensions d'un babyfoot afin de pouvoir durant la séance faire les plans détaillés du mécanisme que nous allions qui pourrait se greffer ensuite à ce babyfoot.

Au milieu de la séance, en en discutant avec M.Peter, l'idée du mécanisme a été changée, plutôt que de faire une barre de babyfoot classique où le joueur serait fixe et c'est la barre qui translate, nous ferions une barre fixe et coulisser le joueur sur la barre.

J'ai alors commencé à faire le design 3D (très simpliste) d'un gardien ayant les dimensions, correspondant à celles d'un joueur classique, mesurées la veille, mais ayant un trou le traversant permettant d'y mettre un roulement à billes et d'y glisser la barre l'intérieure.

Sauf qu'à la toute fin de la séance, en discutant avec M.Masson, nous avons décidé de simplifier le projet, de ne plus faire une barre de babyfoot pouvant se greffer à un vrai babyfoot, mais d'accrocher le gardien sur une crémaillère en bois translatant sous le sol du terrain, et alors de recréer un bout de terrain surélevé avec une cage pour effectuer des lancers de la balle à la main et tester l'efficacité du gardien.

Avec ce changement, il faut alors revoir les plans. Pour ce qui est de la caméra, il a été décidé de la fixer avec une structure au-dessus du terrain, mais il n'est pas encore possible de faire les plans de cette structure, car pour connaître la hauteur il faudrait voir ce que la pixycam voit. C'est ce que mon binôme a essayé de faire durant cette séance (comprendre et utiliser la pixycam).

Objectif prochaine séance, construire un début de mécanisme autour du moteur et essayer de lui donner des indications avec Arduino.