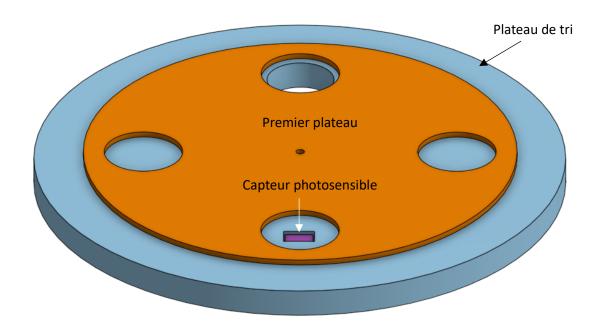
Séance du 18/12/2023 Planning : Finalisation et mise en place du système de tri

Aujourd'hui, il était nécessaire de finir d'implémenter la rotation du premier plateau pour ne pas prendre de retard et compenser les difficultés et le retard pris au niveau de la modélisation One Shape. La semaine dernière, nous avons mis en place la logique qu'on devait avoir derrière la partie programmation.

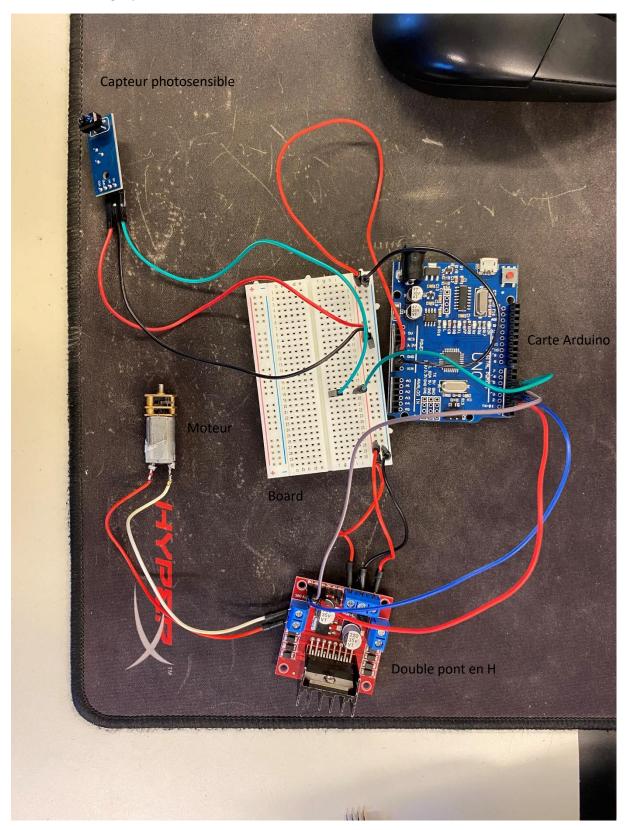
On a un reréfléchi sur comment bien placer le capteur photosensible pour efficacement détecter les pièces, on a donc décider de procéder ainsi.



Le capteur photosensible est placé au fond de la colonne d'insertion des pièces, mais il ne sera jamais en contact des pièces. Il sera incrusté dans le plateau de tri pour éviter tous chocs et endommagements du capteur.

Ainsi, voici notre code Arduino pour faire tourner le plateau en fonction des informations du capteur. Seul détail, on se base sur le principe que si le capteur ne détecte rien alors il s'arrête de tourner ; il faudra donc faire attention à ce qu'il ne se bloque pas en détectant la surface du premier plateau

Et voici la montage qui va avec :



 $Lien \ de \ la \ vid\'eo \ du \ test: \underline{https://youtube.com/shorts/Bb5_pWlANds?feature=shared}$

Pas de directives, hormis de suivre le planning, on va essayer de prendre un peu d'avance pendant les vacances, comme commencer à se renseigner sur comment utiliser un écran LCD, réfléchir à l'implémentation de la communication sans fils mais rien de bien fixer.