Rapport de séance

Rizzo Loïc G4

Semaine 2 :

Nous avons été occupé à comprendre le système utiliser dans la vidéo (<https://www.youtube.com/watch?v=QeT70Xg0CgQ>)

En conséquence de cela nous avons repérer plusieurs contraintes :

La visibilité du terrain risque d’être entaché par la conception qui va nous permettre de mouvoir la poigné, pour cela nous avons pensé à construire le tout avec du pvc transparent. (tubes x4 + plaques soutenant les moteurs ).

Nous avons donc une liste de matériels bien défini :

-2 élastiques qui seront accroché aux moteurs CC . Fois 2 pour chaque coté du terrain.

-Les 2 moteurs CC . Fois 2 pour chaque coté du terrain.

-4x tubes pvc et plaques de pvc (**transparent**) Fois 2 pour chaque coté du terrain.

-Terrain de mini air hockey (commandé sur ebay)

-Pour les branchement nous avons besoin de câble assez long .

Nous avons donc fait 2 plans, un sur paint3D pour nous aider dans la construction et le placement des moteurs par rapport à tout le système, et un autre plan papier plus formelle pour nous aider lors de la construction du système pour ce déplacer sur l’axe xy.

Nous sommes donc maintenant fin prêt pour construire notre système une fois tout les matériaux a notre disposition.

Nous ne nous sommes pas vraiment penché sur le code arduino, pendant cette séance, nous voudrons l’attaqué une fois le système de déplacement fini.

