Rapport de séance

13/12/2019

Lors de cette première séance nous avons commandé le matériel nécessaire à la construction de notre bras robotisé. Après avoir pensé le faire en carton et en plastique nous avons convenu qu’avoir un bras un peu plus solide nous éviterait de nombreux problèmes de stabilité. Donc nous avons commandé les pièces à assembler sur aliexpress.  
J’ai fait des recherches pour savoir comment faire fonctionner un servomoteur et nous avons réussi à en faire marcher un, puis 4 servomoteurs simultanément.   
  
Nous avons décidé de modifier notre projet pour en faire non seulement un bras robotisé capable de ramasser des choses (dans notre idée de départ des glaçons) mais aussi de pouvoir détecter ce qu’on lui demande de ramasser. Par exemple si on pose deux balles de couleurs différentes (vert et rouge), et qu’on lui demande de ramasser la balle verte il devra détecter la balle verte avant de la ramasser. Pour cela nous allons utiliser une webcam et un logiciel en plus d’Arduino.  
  
Nous avons alors défini dans quel ordre nous allions procéder pour écrire notre code dans les semaines à venir ;

* premièrement on s’occupera de la partie détection avec un programme sur Processing et une Webcam
* ensuite on s’occupera de la partie mouvement du bras lorsqu’on on aura reçu le matériel et qu’on l’aura construit
* il faudra aussi coder le choix de la couleur par l’utilisateur à l’aide d’un module Bluetooth et d’un smartphone