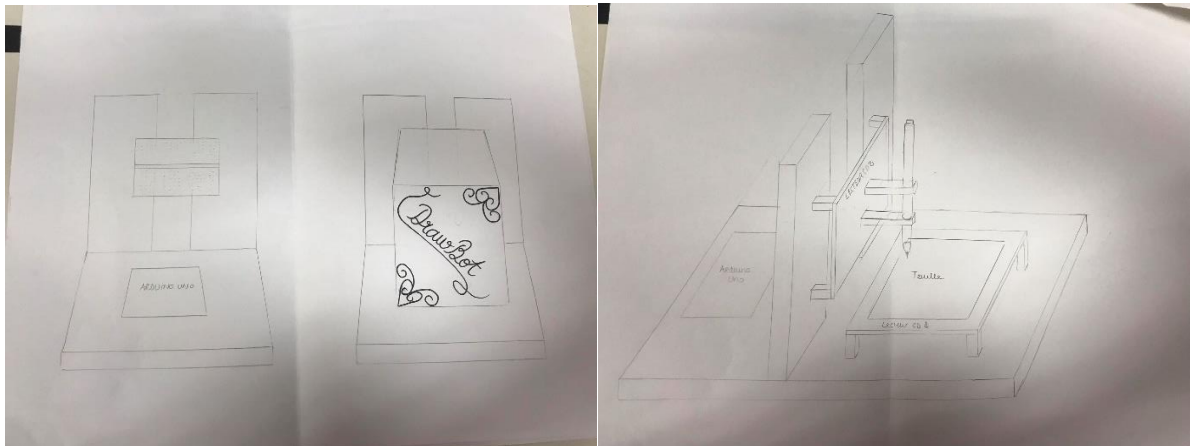


COMPTE RENDU DU 16 DECEMBRE :

SEANCE 2.

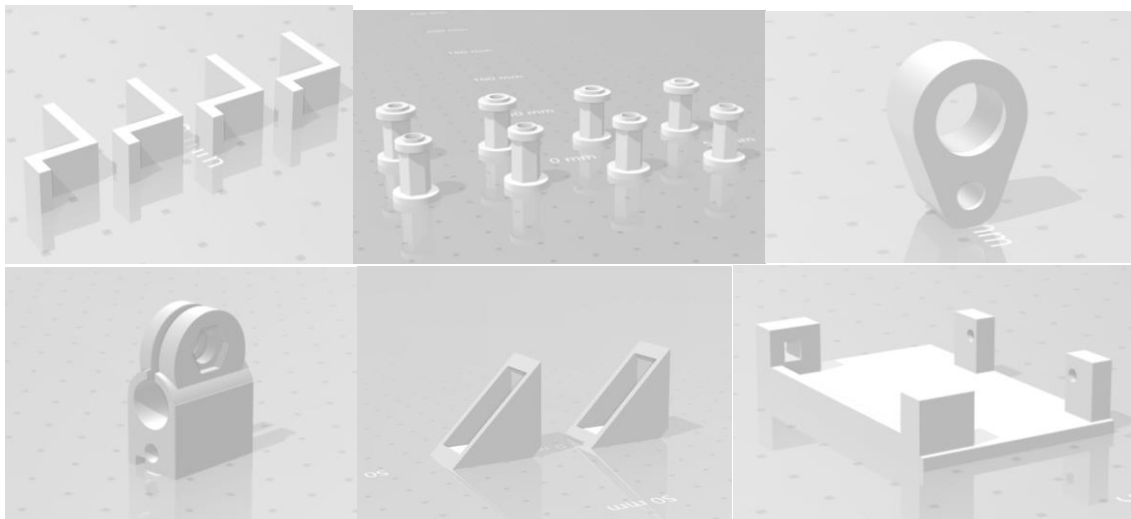
- Pour cette séance, je me suis majoritairement concentrée sur la structure du robot. En effet, j'ai d'abord dessiné l'aspect qu'aura le robot.



Pour la réalisation de la structure finale, nous avons décidé d'utiliser du bois pour le support principal, une plaque de pvc pour la plaque qui servira à maintenir la feuille et enfin des pièces qu'on a décidé d'imprimer à l'imprimante 3D.

J'ai donc envoyé un mail à M.Forner afin de fixer un rendez-vous pour aller au Fab-Lab. Nous nous y rendront, normalement, Jeudi après-midi.

Là-bas, nous y imprimerons, les pièces ci-dessous :



De plus, nous aurons besoin de la découpe laser du fablab qui nous permettra de découper notre planche de bois qui nous servira de support principal pour l'axe X et l'axe Y.

Pour l'axe X, il nous faut une planche de 16x20cm.

Pour l'axe Y, il nous faut deux planches de 15x5cm. Nous assemblerons ces planches de la même manière que dans le schéma ci-dessus.

- En deuxième partie de séance, nous nous sommes consacrés en binôme cette fois à l'élaboration d'une application sur MIT app Inventor. Le but étant de créer une interface (feuille de dessin) qui nous permettra de renvoyer un dessin du téléphone, vers le DrawBot, par connexion Bluetooth.

Nous ne connaissions pas du tout cette plateforme, nous devons nous familiariser avec avant de se lancer.

Pour ma part, je me suis consacré exclusivement à la création du Pad.

Je n'ai pas la plateforme en main, je n'ai donc pas encore réussi à le mettre en forme, mais j'ai au moins pu comprendre comment fonctionnait le site. La création du pad a proprement parlé du PaD, sera l'objet, entre autres, des séances à venir.