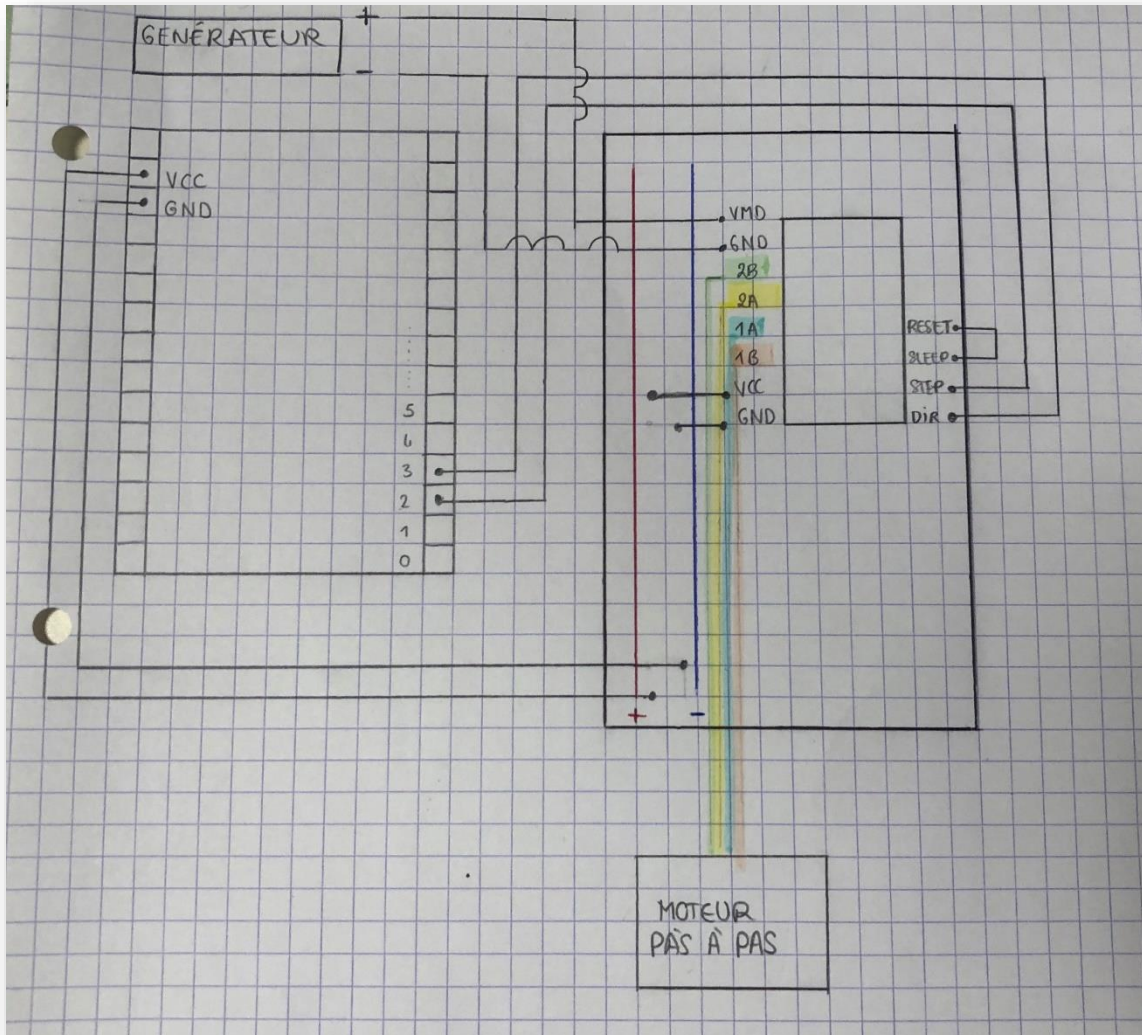


Durant cette nouvelle séance (et la semaine la précédent), nous nous sommes réparties les tâches dans un premier temps. J'ai fait le schéma du branchement d'un moteur pas à pas lié à un générateur, comme demandé, le voici :

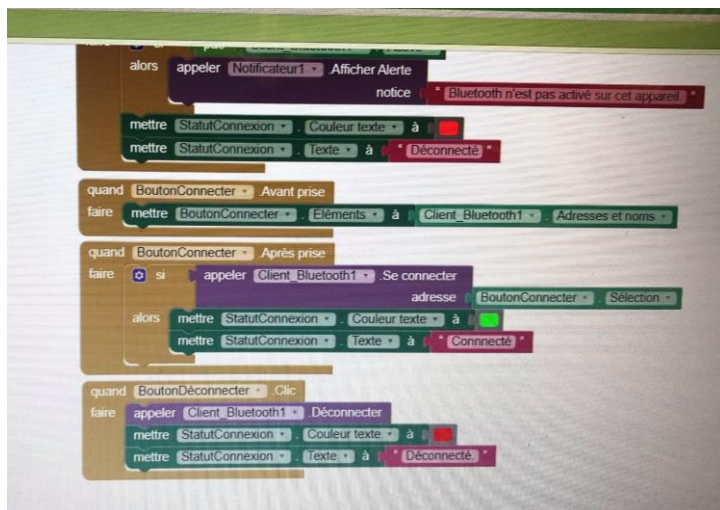


J'ai également pu me pencher plus en profondeur sur le programme qu'on sera amenées à réaliser d'ici quelques semaines, une fois que le robot sera totalement assemblé. J'ai donc étudié les bibliothèques que l'on allait pouvoir utiliser : stepper et servo, qui sont liées donc au fonctionnement du servomoteur et des moteurs pas à pas. On devra étudier plusieurs cas dans des « cadrans » du repère différents, selon si l'on dit au robot de dessiner en haut à droite, puis en bas à droite, etc. On aura aussi besoin de programmes annexes pour lever et baisser le stylo grâce à un ressort (car attention, si l'on veut contrôler le stylo, le servomoteur est trop puissant, le stylo doit être régi par un ressort). Puis il y aura un programme de calibrage, et le programme général sera attaché à trois variables globales, les trois axes x,y,z. J'ai aussi appris quelques utilisations de la bibliothèque servo (que je n'ai encore jamais utilisée) : pour attacher un objet à la broche du servo moteur on utilise **.attach** et pour piloter (bouger) le servomoteur on écrit **.write**.

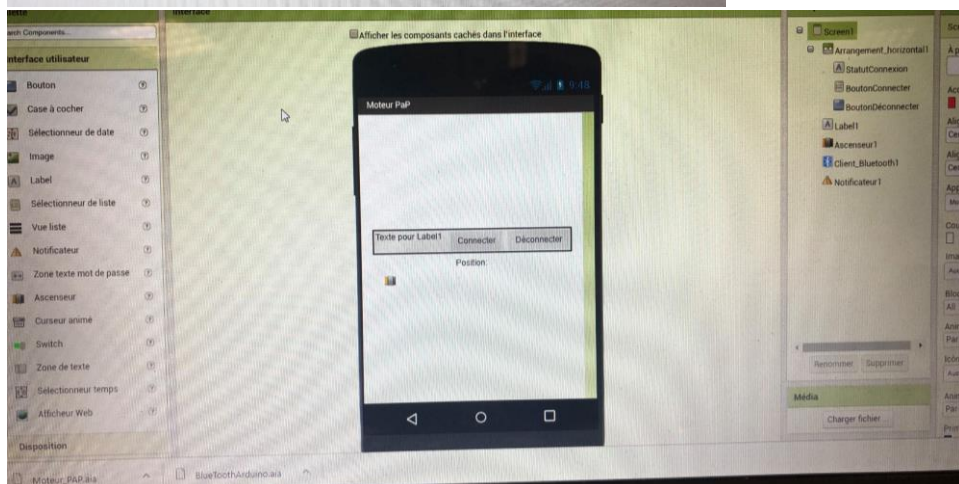
Ensuite, je me suis renseignée sur le bluetooth (j'ai effectué le branchage du module bluetooth HC06 + configuration nom/PIN) et ensuite pendant le reste de la séance nous avons (essayé) de nous familiariser avec le logiciel MIT app inventor, le logiciel qui va nous permettre de créer un pad commandant en direct les tracés de notre robot en fonction de notre tracé tactile sur le pad. On a d'abord essayé, avant de se lancer dans le pad, de déplacer le moteur

grâce à un slide mais nous ne sommes pas encore parvenues à le concrétiser. C'est donc ce à quoi nous allons nous pencher lors de la prochaine séance, et durant la semaine, nous nous rendrons au fablab pour imprimer les pièces qui nous sont indispensables pour l'assemblage, que nous aimerions finaliser (ou du moins bien avancer lors de la prochaine séance).

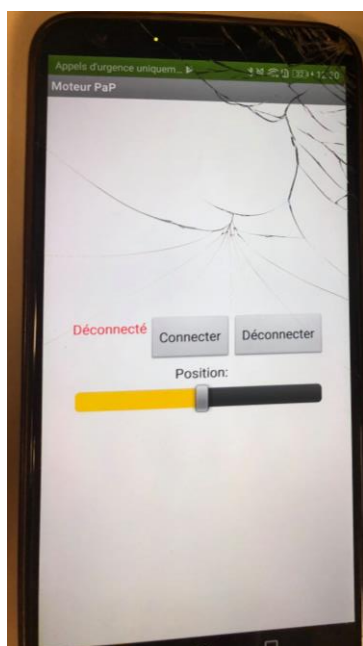
Voici quelques photos de nos essais sur le logiciel MIT :



Voici le programme



L'interface graphique que l'on construit sur l'ordi et qui l'envoie ensuite sur le téléphone



Et l'interface sur le téléphone, il ne reste plus qu'à comprendre pourquoi cela n'a pas fonctionné ! Peut-être un problème dans le programme, ou avec la connexion entre le module Bluetooth et le téléphone.