

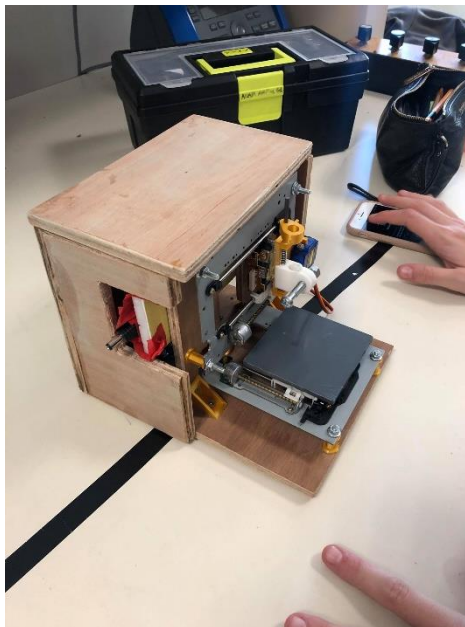
COMPTE RENDU DU 19 FEVRIER

La séance d'aujourd'hui était l'avant dernière séance avant la présentation finale.

Nous sommes dans les temps quant à l'avancement de notre DrawBot et avons réglé la quasi-totalité de nos problèmes.

Cette semaine j'ai fait un peu de bricolage. En effet j'ai confectionné un cache en bois pour camoufler les branchements, les fils, le scotch et la carte arduino afin de le rendre plus esthétique.

J'ai donc récupéré la planche de bois qui m'a servi à faire le support du robot et j'ai découpé des petites planches pour assembler le cache. J'ai ensuite collé le tout, seulement, je me suis rendu compte que je n'avais pas laissé un espace assez grand pour laisser passer la breadboard. J'ai donc attendu la séance d'aujourd'hui pour finaliser le cache et utiliser la scie électrique afin d'avoir un rendu plus propre.



Après avoir fait cela, j'ai rejoint Maëlynn afin de se pencher sur le sujet du servo-moteur.

Nous avons récupéré le code que nous avait donné le professeur lors des séances précédentes, nous l'avons ajouté à notre code, ajusté à notre robot (angle, pin etc) et le servo-moteur fonctionne enfin !

Il s'initialise « stylo levé » afin que le stylo puisse se positionner correctement lorsque l'on lance le dessin, puis le stylo se baisse grâce au servo-moteur et se relève à chaque fois qu'il en a besoin dans le dessin. Lorsque le dessin est terminé, le stylo se relève.

(Je vous mettrai la vidéo en pièce jointe « video2.mp4 » et « video3.mp4 »)

De plus nous avons fait le design de notre cache en y inscrivant le nom du projet etc. Il ne reste plus qu'à le vernir et il se esthétiquement fini !



Ensuite, nous avons fait les branchements de l'écran et avons téléverser un des programmes des séances d'entraînement pour voir s'il fonctionnait correctement, seulement nous n'avons pas réussi à le faire marcher.

Il s'allumait mais rien ne s'affichait.

L'écran avec la connexion bluetooth est la dernière étape de notre projet qui ne représente qu'une option au projet. Le but étant de faire afficher sur l'écran l'avancement du dessin. Cette question sera l'objet des dernières semaines.

Pour finir, en ce qui concerne notre problème de taille du dessin, nous avons rendez-vous demain, Jeudi 20 Février avec deux étudiants en Elec qui vont essayer de nous aider à régler ce problème.

En espérant régler cela d'ici demain, nous aurons un robot fonctionnel capable de dessiner ou écrire n'importe quel dessin qu'on lui enverra depuis l'ordinateur.