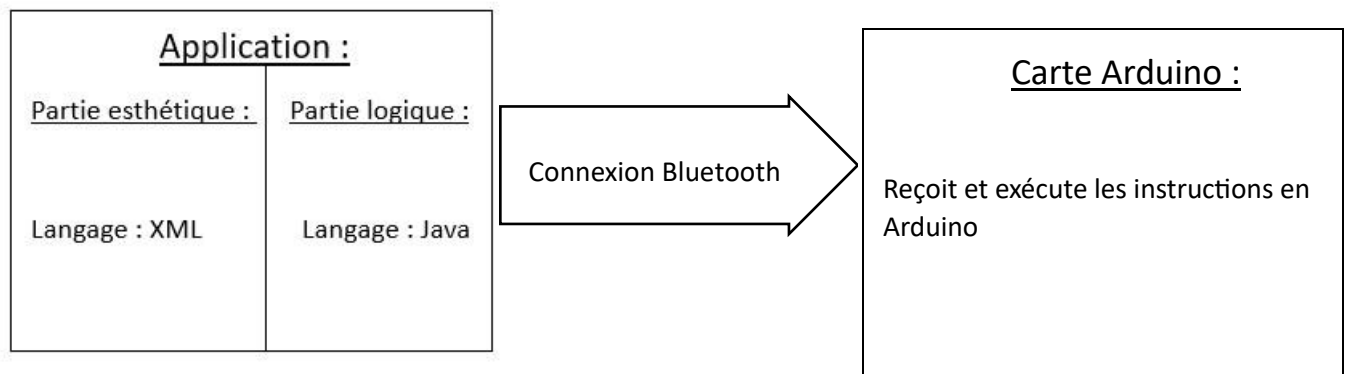


Rapport du Projet Arduino :

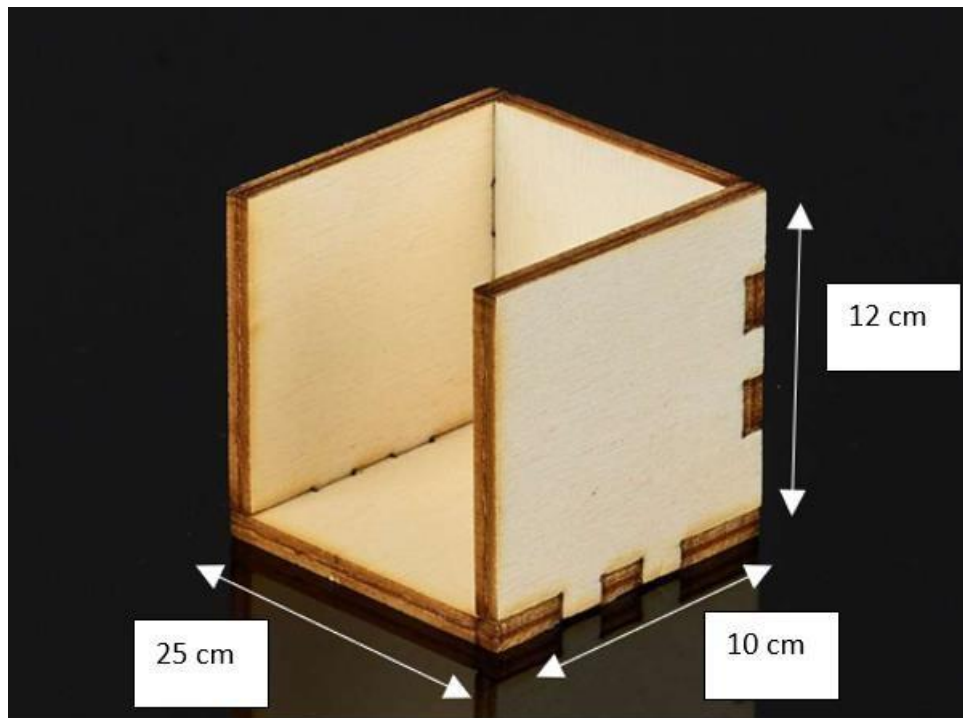
Séance 3 :

Ayant été absent lors de la séance 2, j'ai commencé par prendre connaissance des avancées de mon camarade durant mon absence. Ensuite, je me suis attelé à la conception de l'application mobile qui servira à effectuer les commandes via une connexion Bluetooth. Étant relativement novice en tant que développeur d'application mobile, j'ai dû me renseigner sur la marche à suivre. Voici une synthèse schématisée de mes recherches :

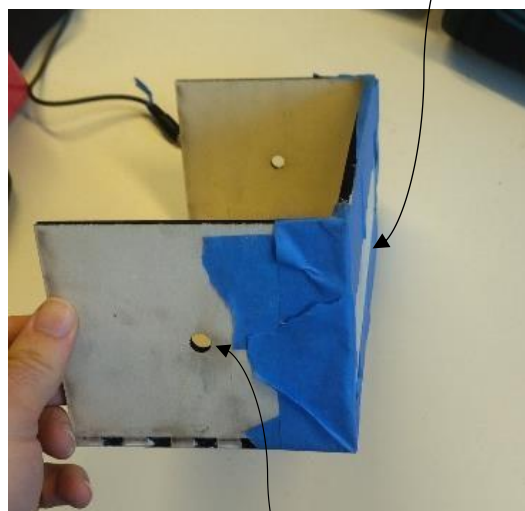


Malheureusement, ce jour-là, la connexion n'était pas très fiable, et le temps de téléchargement prévu pour l'installation de l'environnement de travail nécessaire au développement de l'application était supérieur à 1h. J'ai donc profité de ce temps pour commencer à travailler sur les chariots qui transporteront le verre aux différentes positions pour le remplir. L'ancien système n'étant pas en bon état, j'ai décidé de le refaire entièrement en ne récupérant que les roues folles. Avec l'aide de M. Juan, j'ai réalisé le plus grand des deux chariots qui parcourra la structure longitudinalement et j'ai ajouté une autre face pour éviter que les deux autres ne se courbent sous la tension de la tige filetée qui y sera disposée pour permettre le mouvement de la seconde plateforme. M. Juan m'a finalement orienté vers un chariot avec les dimensions suivantes et sur des plaques de 5mm d'épaisseur

PeiP2



Après la découpe au laser et le collage des différents éléments, j'ai obtenu le résultat suivant :



Nouvelle face pour soutenir la tension de la tige filetée

Trou pour la tige fileté qui guidera la seconde plateforme