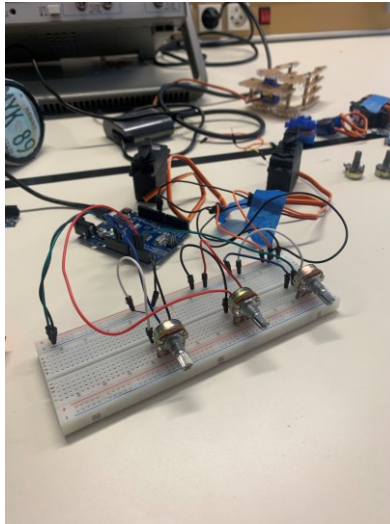


## Rapport de séance 1 : 06/12/21

- Présentation projet

Début de séance : Présentation du projet aux enseignants et acquisition du matériel et des composants nécessaires à la réalisation du projet

- Partie électronique



Code pour contrôler un servomoteur via un potentiometre. Prise en main du servomoteur et de ses fonctions associées à l'aide du cours. Branchement potentiometre et servo. Nos servos vont servir aux degrés de liberté de notre bras robotique (0 à 180°). Un premier problème nous est survenu, le servo avait un temps de retard sur le potentiometre. On s'aperçoit qu'il y a un autre problème, des tensions parasites apparaissent → ajout d'un condensateur. Branchement avec 3 potentiomètre.

- Partie modélisation

Après avoir fait des recherches sur la possibilité d'une impression 3D avec modèle pour notre gant, on a obtenu l'accord de réaliser cette dernière.

Séance prochaine :

Réalisation d'une boucle for (sur le code du potentiometre+servo) pour charge plus lourde.  
Conception du bras.