

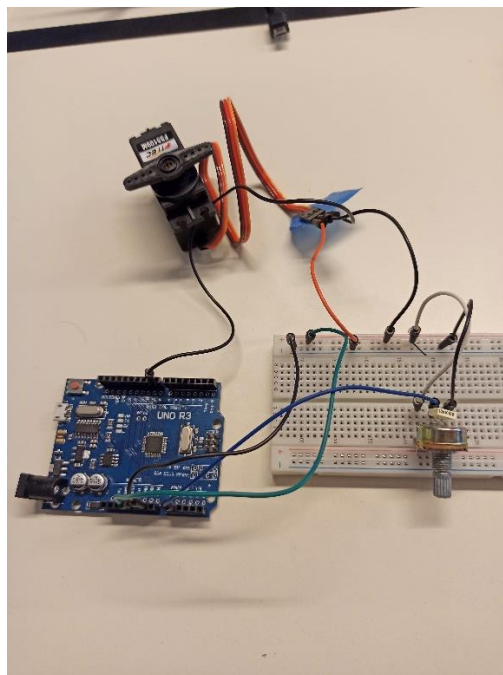
Rapport de la séance 1

Nous avons fait l'acquisition auprès des enseignants d'une partie du matériel électronique nécessaire pour notre bras articulé : 5 servomoteurs, 3 potentiomètres, une résistance flexible et la carte arduino uno.

La première séance de notre projet se porte sur l'apprentissage de l'utilisation des servomoteurs. Notre but était de les relier aux potentiomètres pour pouvoir affecter leur rotation à celle des servomoteurs. Pour cela nous avons utilisé notre cours pour le code et les branchements.

Un premier problème est survenu : la rotation était parasitée et il y avait des petits sauts.

L'ajout d'un condensateur et une réécriture du code a permis de fluidifier le mouvement du servomoteur par rapport à celui du potentiomètre.



Nous avons enfin fait fonctionner les trois servomoteurs simultanément avec les trois potentiomètres.

Ils nous serviront pour l'articulation de notre bras : Rotation/inclinaison de l'épaule et inclinaison du coude.

