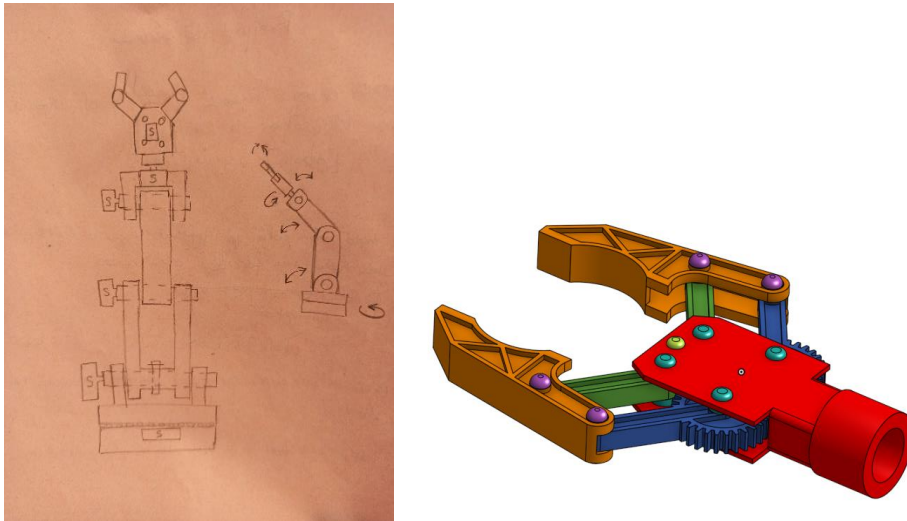
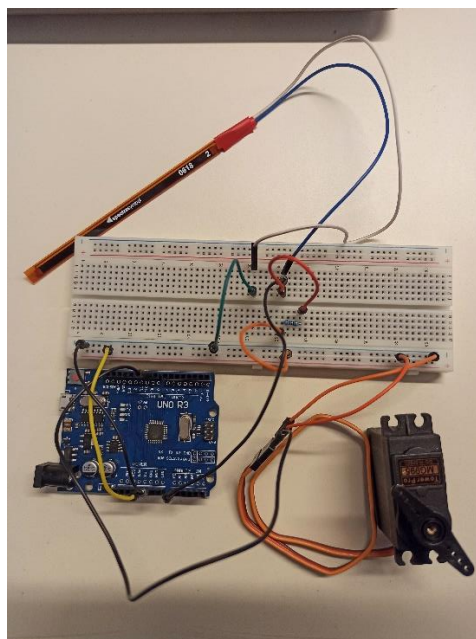


## Rapport de la séance 2

Nous avons avancé sur la construction du bras en utilisant le logiciel Onshape. Pour la pince, on a décidé de reprendre la modélisation que nous avons fait en Peip1. On a commencé à imaginer une base pour notre bras ainsi qu'à comment utiliser les servomoteurs pour faire pivoter chaque axe. Ils seront fixés sur le coté de notre bras, sur des pivots qui seront reliés à chaque pièce du bras.



Ensuite, j'ai pris en main la résistance flexible. Mon but est de relier la valeur que la résistance donne quand elle est tordue à un servomoteur. Cela nous permettra de fermer et d'ouvrir la pince. Nous fixerons la résistance et le montage plus tard sur notre gant quand il sera imprimé.



Pour le code, j'ai simplement repris le code basique du servomoteur, en changeant la valeur lue pour qu'elle corresponde à celle de la résistance flexible.

Mon code n'est pas encore totalement optimisé car il y a quelques sauts de valeurs qui rendent moins fluide la rotation du servomoteur.

```
#include <Servo.h>

Servo servo1;

const int Flex = 0;
int value;

void setup() {

  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Initialisation : Check");

  //Setup Servo 1
  servo1.attach(9);
  servo1.write(1);

}

void loop() {

  value = analogRead(Flex);
  Serial.println(value);
  servo1.write(map(value, 500, 1000, 0, 180));
  delay(100);
}
```

Adrien, lui, a travaillé sur l'accéléromètre. Son objectif était de comprendre les différents axes de l'accéléromètre (pour le code, voir son rapport). Je l'ai assisté sur la fin de séance car mon travail était plus court que le sien et nous avons finalement pu relier l'accéléromètre et un servomoteur pour que ce dernier tourne en fonction de l'axe z ce qui nous permettra d'incliner notre pince.

Il nous reste à programmer la rotation sur l'axe y.