

# Rapport Séance 2

ALVES Jules

Pour ma part je me suis occupé de la partie supérieure du robot.

J'ai commencé par ressouder un fil au moteur qui contrôle les bras et la tête.

Ensuite j'ai essayé de résoudre le problème que nous avons déjà la séance précédente, le moteur fonctionne correctement lorsqu'on le branche directement au +5V et la masse de la carte mais pas quand on le branche aux sorties numériques (j'ai utilisé les broches 3 et 4).

J'ai vérifié que le code était bon en branchant une résistance et une LED, la LED s'est allumée parfaitement. J'ai donc essayé de rechercher si c'était un problème connu sur internet mais je n'ai rien trouvé.