

## Compte rendu séance 4: Amélie

Lors de cette séance, j'ai tout d'abord coupé tous les fils qui reliaient les doigts aux moteurs. Cela m'a permis de défaire l'articulation du poignet pour pouvoir faire passer l'avant bras du bras robotique dans le trou rond de la face avant de la boîte prévu à cet effet. J'ai ensuite pu fixer l'articulation du poignet avec de la colle forte, cette articulation n'ayant pas d'utilité dans notre projet puisque nous ne nous servons que des articulations des doigts. Découper les fils de la main a également permis de les remplacer. En effet, les premiers fils que j'avais mis en place provenaient d'une bobine de fil pour machine à coudre, ils étaient donc très fins et peu résistants. Je les ai remplacé par des fils de nylon, plus résistants, et j'ai reliés les doigts de la main aux servomoteurs.

Après avoir passé l'oral, j'ai eu un peu de temps pour travailler sur le code des servomoteurs et d'essayer de les faire bouger tous dans le même sens en même temps pour faire en sorte que la main s'ouvre et se ferme. Le produit final ne produira pas ces mouvements mais je trouvais intéressant de faire se code pour comprendre comment gérer le mouvement de tous les servomoteurs en même temps.

