

Compte Rendu Séance 8 : Amelie

Pour la dernière séance, j'ai fini la couture des résistances flexibles au gant de l'utilisateur. J'ai également organisé les fils électriques des moteurs et de l'écran afin de rendre un projet plus propre et dont le montage est clair et compréhensible.

En réalisant des tests sur notre projet, j'ai réalisé que le servomoteur relié au majeur de la main robotique ne fonctionnait plus, j'ai donc dû le remplacer par un autre servomoteur, puis relier celui-ci au doigt grâce à un fil.

Après avoir réglé quelques détails de notre projet, comme les emplacements des textes sur l'écran en modifiant légèrement le code, celui-ci semble maintenant terminé et fonctionnel.