Déroulement de la séance :

Principalement, ma tâche a été de choisir le servo moteur adéquat selon les critères de notre projet et de fixer, visser un support en bois sur les bras du servomoteur ce qui pris la plupart du temps.

Ensuite, j’ai eu un problème avec mon ordinateur ; en effet j’ai découvert que mon ordinateur n’est pas assez puissant pour démarrer le moteur … Comme moteur, j’ai choisi TowerPro-MG995.

Enfin pour finir, j’ai pu m’approprier le fonctionnement du moteur et commmencer à le faire marcher et le programmer en fonction du color sensor.

C’est-à-dire qu’en fonction des valeurs RGB que nous renvoie le color sensor, le moteur va prendre une certaine valeur d’angle…