

Rapport de la séance 7

Soens Arthur

J'ai , aujourd'hui , finis les fonctions utiles pour le déplacement des pièces c'est-à-dire celles liée à la pince qui , elle , peut maintenant se refermer et s'ouvrir , grâce à ceci j'ai pu finaliser la fonction qui permet de prendre les pièces capturées pour les mettre hors du plateau de jeu. Pour ouvrir ou fermer la pince on utilise un servomoteur.

Initialisation du servomoteur :

```
//ServoMoteur

Servo servo;// rajouter les valeurs

byte pinServo;

void setup() {

//reglage servomoteur

servo.attach(pinServo);

Serial.println("Moteur initialisation");

}
```

Fonction pour ouvrir et fermer le moteur :

```
void fermerPince(){

servo.write(80);

}

void ouvrirPince(){

servo.write(30);

}
```

J'ai aussi amélioré le programme en remplaçant les « int » par des « byte » comme ci-dessous :

```
const byte stepPin = 3;

const byte dirPin = 4;

const byte stepPin2 = 6;
```

```
const byte dirPin2 = 7;  
const byte stepPin3 = 13;  
const byte dirPin3 = 14;  
const byte stepPin4;//Rajouter les valeurs  
const byte dirPin4;
```

Et voici la fonction qui permet de prendre la pièce et l'expulser du jeu :

```
void piecePrise(int x, int y){  
  avancer_X_caseH(x);  
  avancer_X_caseV(y);  
  descendreLaPince(x, y);  
  fermerPince();  
  remonterLaPince(x, y);  
  avancer_X_caseH(10);  
  ouvrirPince();  
}
```

De plus , j'ai aidé Emma à finaliser la structure en fixant bien les panneaux du bas au armature métallique ainsi qu'en rajoutant une armature pour accrocher un troisième moteur.