Baptiste : Je vous mets ci-dessous quelques liens supplémentaires en vrac si cela peut vous aider dans votre réflexion. Mais attention à ne pas vous noyer dans l'information ! Et surtout, n'en tenez pas compte si vous avez déjà tranché certaines questions.

Concernant la communication Serial avec une carte Arduino :

<https://zestedesavoir.com/tutoriels/686/arduino-premiers-pas-en-informatique-embarquee/744_la-communication-avec-arduino/3427_envoyer-et-recevoir-des-donnees-sur-la-voie-serie/>

Concernant l'usage de Serial entre Android et Arduino :

<https://www.google.com/search?q=Serial+Arduino+Android>

<https://www.youtube.com/watch?v=wUG6VeSx8Vk>

À mon avis il faut commander les principaux axes du bras robotisé avec une commande en vitesse (pour plus de souplesse dans les mouvements) sur un moteur CC équipé d'un capteur de vitesse :

Exemple : <https://www.amazon.fr/perfk-Tachym%C3%A8tre-DT25-370-Engrenage-Tachym%C3%A9trique/dp/B07MV7XY7L>

Cordialement,

Pour l’arduino :

<https://www.amazon.fr/ELEGOO-Arduino-Compatible-Démarrage-dutilisation-dapprentissage/dp/B06XSGPRHB/ref=sr_1_4_sspa?adgrpid=61625404732&dchild=1&gclid=CjwKCAiA_eb-BRB2EiwAGBnXXpghX2JJz4w_DmJEDYgmnwq-z2rvGpmC27IESqCBraEtR2lruWRRqBoCVtIQAvD_BwE&hvadid=399020220200&hvdev=c&hvlocphy=9056441&hvnetw=g&hvqmt=e&hvrand=17919580297902861459&hvtargid=kwd-299078837946&hydadcr=23865_1973360&keywords=kit+arduino&qid=1608127261&sr=8-4-spons&tag=googhydr0a8-21&psc=1&spLa=ZW5jcnlwdGVkUXVhbGlmaWVyPUFKTTFCQ09BMzBKWSZlbmNyeXB0ZWRJZD1BMDUwODgxMzFBRU42VTJVS0lKNjImZW5jcnlwdGVkQWRJZD1BMDY2MDgzODMzSVVUNzNLSjRKV0gmd2lkZ2V0TmFtZT1zcF9hdGYmYWN0aW9uPWNsaWNrUmVkaXJlY3QmZG9Ob3RMb2dDbGljaz10cnVl>

(Potentiellement)