

Nicolas Muratore

Peip2 G2

19 janvier 2024

Projet Arduino : Puissance 4 Contre la Machine

Compte rendu 4

Lors de cette quatrième séance, j'ai découvert une solution logicielle au problème de mes servomoteurs qui étaient trop puissants. Il suffit d'ordonner plusieurs commandes pour un déplacement d'un point A à B (en introduisant plusieurs points intermédiaires), afin que l'angle demandé ne soit jamais trop grand.

De plus, la position initiale du bras a bien été calibrée. Pour des raisons de simplicité, il a fallu que je repense l'architecture du bras, afin que celui-ci puisse prendre et lâcher les jetons, de la façon la plus efficace possible.

Le bras sera désormais fixé sur un rail, afin que la pince puisse se déplacer parallèlement au jeu. J'ai également fait un premier test de branchement de tous les servomoteurs simultanément sur la carte.

À la fin de la séance, deux servomoteurs ont été endommagés par ma faute, j'ai eu à les remplacer.