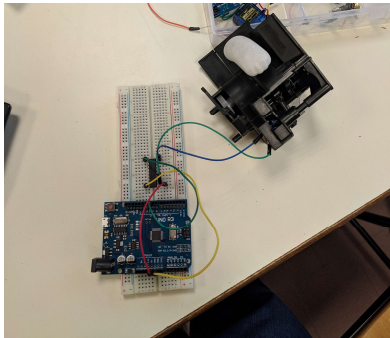


## Séance 3 PoneyBox Bogaers Hugo :

Dans cette séance j'ai connecté un moteur CC, au bras mécanique déjà existant. Et j'ai essayé de déterminer précisément en combien de temps le bras revenez à sa position initiale, j'ai trouvé dans un premier temps un délai de 3350 ms.



Mais à force de faire tourner le moteur en continue pour voir précisément un décalage, le moteur sais beaucoup affaiblie et je ne trouvais plus du tout le même délai.

Donc si le problème vient uniquement du fait que j'ai trop forcé sur le moteur, tout va bien, car finalement le moteur n'aura pas besoin de tourner en continue. Mais si le problème ne vient pas uniquement de là, il faudra trouver un système avec un « capteur » pour savoir quand le bras revient à sa position d'origine pour éviter de devoir régler manuellement le décalage après X utilisation.

J'ai également profité du temps que j'avais pour faire/finir le code qui permettra de compter les pièces passant dans le trieur de pièce à l'aide de capteur MH-Sensor-Series.

