

Rapport de séance du 13/12/19

- Apprendre à utiliser un servomoteur

J'ai appris à utiliser et manipuler un servomoteur.

Problème(s) rencontré(s):

Les deux servomoteurs ne marchaient pas

Solution(s):

Changer de carte. Je suis donc passé sur une carte Arduino UNO



Je peux maintenant verrouiller et déverrouiller ma porte

- Ecriture de la fonction ouvrir_porte()

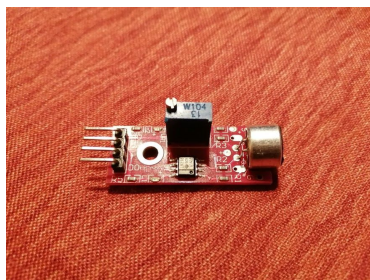
J'ai pu coder la fonction ouvrir_porte() qui demande au cerveau moteur de déverrouiller la porte donc de faire tourner le verrou de 150°.

Pour cela j'ai tout simplement codé ce petit bout de code:

```
ouvrir_porte.cpp  x
1 void ouvrir_porte(){
2   // Fait bouger le bras de 0° à 150°
3   for (int position = 0; position <= 150; position++) {
4     monServomoteur.write(position);
5     delay(15);
6   }
```

Ce qui a été beaucoup plus simple que je ne le pensais être au début

- Premier test avec le module micro



J'ai aussi fait mes premiers tests avec le micro. Je veux utiliser cet élément pour écouter les frappes sur la porte.

J'ai peur qu'il ne soit pas assez précis donc j'ai aussi demandé un "microphone" piezo, je n'ai pas encore commencé les tests dessus.



J'ai eu du mal à régler la sensibilité du microphone.

