Loïc Emmanuel G1

06/02/2020

**BX-06 Bras robot qui joue du xylophone**

**Compte rendu séance projet 5**

Durant cette séance, on a défini la position de chaque note : on regardait l’angle à appliquer au servomoteur du bras pour être au-dessus de telle ou telle note. En arrivant chez moi j’ai compris que si on ne parvient pas à fixer, même temporairement, le xylophone sur la plaque, cette position va constamment varier car même un tout petit écart peut avoir de l’influence notamment à cause du jeu dans le bras robot, que l’on n’a pas réussi à supprimer.

Ensuite, Dan a réglé un souci avec une bibliothèque pendant que je regardais sur quelle application nous pourrions obtenir une interface convenable.

En fin de séance, nous avons réussi à jouer « Jingle Bells », on reconnaissait les notes mais les durées (entre les notes et pour jouer une note) ne sont pas bonnes.

Lien vers la vidéo (également dans le compte rendu de Dan : <https://www.youtube.com/watch?v=m58RrM0i7SE&feature=youtu.be>

Enfin on a essayé plein de combinaisons différentes pour jouer la note avec un volume supérieur (car autre problème on entend plus les servomoteurs que les notes) mais pour l’instant on n’a pas trouvé LA bonne méthode ou la bonne combinaison avec les « delay ».

Nous avons emmené le projet a la maison pour essayer justement de trouver cela avant la prochaine séance.

Pour ma part je pense que je consacrerai une partie de la prochaine séance à la connexion du Bluetooth.