Rapport de la séance 2 (16 décembre) :

But de la séance :

* Bien définir les possibilités des angles pour le bras ainsi qu’une variation d’angle pour les 3 servomoteurs
* Commencer l’algorithmie du projet

1. On a commencé par travailler en groupe pour définir la position de chaque membre du bras par rapport aux angles donnés.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Angle du/de la | Socle | Bras | Baguette |
| Angles possibles | De 0° à 140° | De 0° à 180° | De 0° à 180° |
| Angles utiles (Changements envisageables) | De 0° à 140° | De 80° à 130° | De 10° à 90° |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Direction des membres selon leur angle | Socle | Bras | Baguette (avec bras à 90°) |
| 0° | Droite | Vers le sol | Vers le sol à gauche |
| 180° | Gauche | Vers le plafond | Vers le haut à droite |

1. Puis, on a fait des tests avec le bras et un code pour bouger le bras dans des positions différentes ce qui nous a permis de réfléchir aux angles minimaux et maximaux que pourrait faire le bras.
2. Pour terminer, on a testé différents mouvements pour que le bras aille taper un xylophone positionné devant le bras.

<https://www.youtube.com/watch?v=T0sKgWtdS34&feature=youtu.be>

Vidéo qui montre le bras jouant 2 notes de musique.