Rapport de la séance 4 (13 janvier) :

But de la séance :

* Continuer la transcription des partitions en notes de musique
* Installer le nouveau xylophone sur la maquette
* Commencer la transcription des touches du xylophone (notes) en coordonnées

1. On a commencé par régler un problème car le socle du bras ne tourner plus, cela était dû à un fil abîmé. On a ensuite réfléchi à comment positionner nos éléments sur la maquette : le xylophone est penché ce qui permettra au robot de taper sur les touches sans modifier l’angle du bras (une contrainte de moins). Nous avons donc fixé le bras à la maquette avec des vis à bois.
2. Nous avons ensuite fait bouger le bras avec la baguette à son extrémité pour prendre les coordonnées (c’est-à-dire l’angle du servomoteur, ainsi que trouver la bonne variation d’angle du servomoteur de la baguette pour que le son soit assez fort).
3. Enfin, j’ai continué la transcription des partitions qui serviront aux bibliothèques.