Rapport de la séance 5 (5 février) :

But de la séance :

* Finir la transcription des touches du xylophone (notes) en coordonnées
* Coder les partitions

Au début de cette séance, nous avons récupérer toutes les coordonnées des touches, c’est-à-dire l’angle que doit faire le servomoteur du socle pour aller jusqu’à la touche avec une hauteur fixe du bras (140°). Cela a permis de compléter le tableau de note qui répertorie les différentes positions des notes.

Puis, j’ai codé différentes fonctions dans la librairie JouerNote :

* Une fonction qui permet d’initialiser les 3 servomoteurs ainsi que l’angle du servomoteur du bras (on a donc une hauteur fixe). Cette fonction se nomme Test.
* Une deuxième fonction qui permet de jouer une note à 1 temps
* Une fonction qui permet de jouer une note plus rapidement que la précédente
* La fonction JingleBells qui va jouer la partition en question

On a rencontré le problème suivant : la gestion de la vitesse de frappe du robot (donc la vitesse de rotation du servomoteur), car le fait de changer la vitesse est très complexe à gérer.

Lien pour aller la partition de Jingle Bells :

<https://www.youtube.com/watch?v=m58RrM0i7SE&feature=youtu.be>