

## Rapport Séance 8

### Yang Benjamin

Durant cette séance, j'ai fait un petit point sur l'électronique.

- Vérification du fonctionnement des moteurs
- Ajout de deux servomoteurs : ces servomoteurs auront pour but de contrôler le filet qui pourra ainsi ramasser ou non les déchets. En les ajoutant, il faut tenir compte des câblages qui s'ajoutent et donc des potentielles conséquences. En particulier, le module L298 permettant de contrôler les moteurs se montre moins performant : cela est dû au fait que le régulateur de la carte Arduino se montre + performant que celui du L298, causant ainsi des comportements imprévisibles. Il faut donc ajouter, dans l'idéal, une alimentation pour les moteurs, et une autre pour la carte arduino.
- Ajout du fonctionnement des deux servomoteurs au code : Un code simple, qui depuis la connexion bluetooth, permet de rétracter ou non le filet afin de le fermer

```
if (Data=='C') {  
    servo1.write(0);  
    servo2.write(0)  
}  
  
if (Data=='c') {  
    servo1.write(45);  
    servo2.write(45)  
}
```