

16/12/22

Compte rendu séance #1

Projet MexBot Z-34

Tâches accomplies :

- Finalisation du cahier des charge
- Recherches concernant les capteurs d'activité musculaire
- Recherches concernant le fonctionnement de l'accéléromètre MPU6050
- Récupération des six premiers servomoteurs MG995
- Montage des moteurs dans la structure de l'avant-bras du MexBot
- Début du codage de la main du robot
- Impression de la nouvelle structure de l'avant bras

```
premier_test_moteur_servo
#include <Servo.h>

Servo thumb;
Servo index;
Servo major;
Servo ring;
Servo annular;

Servo hand[]={thumb, index, major, ring, annular};

void setup() {

    int i;
    for(i=0; i<4;i++){
        hand[i].attach(i+3);
    }

    for(i=0;i<4;i++){
        hand[i].write(90);
    }
}

void loop() {
    // put your main code here, to run repeatedly:
}
```

