

16/12/22

## Compte rendu séance #3

Projet RACAI Z-34

### Tâches accomplies :

- Récupérations nouvelles pièces imprimés en 3D
- Assemblage de l'alimentation du bras
- Programmation et test du bras robotique

**Temps de travail** : 3 heures

**PRCS** : problème rencontré au cours de la séance

En amont de la séance j'ai coupé des câbles dupont mâle-femelle et les ai assemblés pour les sertir et j'ai utilisé un bloc d'alimentation 5V = 6A. Pour la suite du projet j'ai récupéré une alimentation 6V=30A très largement suffisante pour l'utilisation que l'on en fera.

**PRCS1** les câbles (tendons) se détendent et sortent des poulies, pour l'instant le problème n'est pas récurrent mais nécessite de retendre les câbles.

J'ai utilisé cette séance pour programmer les premiers mouvements du bras robot.

**PRCS2** J'ai commencé en codant une boucle pour faire varier l'angle des servomoteurs à l'intérieur de laquelle une deuxième boucle parcourt la liste "*hand*" d'objet type **Servo** et écrit la valeur à chaque tour. Or la première boucle ne marche pas, j'ai donc décidé de simplement la retirer et d'instancier la valeur finale directement. La vitesse des servo est susceptible de faire sortir les tendons de leur poulie, il faudra donc trouver une alternative de codage.

Voir GitHub [HandSequences.ino](#) file