

Séance 4:

Lors de cette séance on a pas pu beaucoup avancer étant donné qu'on avait notre présentation de projet et donc personne ne pouvait nous aider. J'ai quand même avancé un peu sur le code Arduino. Tout d'abord j'ai pu voir comment le moteur faisait tourner notre socle de vers avec le code Arduino de notre moteur pas à pas. Pour ça j'ai dû découper un trou dans le petit engrenage de la même dimension que la partie qui tourne dans le moteur. Il nous reste à trouver une solution pour le coller au moteur. Cependant le reste de la séance j'ai essayé de faire fonctionner le servomoteur. J'ai eu beaucoup de mal à le faire car je ne trouvais pas la librairie Servo. On m'a dit que ma version Arduino n'était pas la bonne. En effet, j'ai la version 2.0.3 alors qu'il faut la version 2.0. J'ai donc essayé de la télécharger mais je ne trouvais pas sur internet. Le professeur a essayé de m'aider mais il n'a pas réussi avant la fin de la séance. À cause de ce problème je n'ai pas pu tester mon code. J'ai réussi à faire tourner le moteur mais quand je voulais écrire un code un peu plus complexe ça ne marchait plus.