**RAFANO Sébastien**

**Rapport Séance 3 projet Arduino**

Lors de cette séance d’après vacances scolaires, durant lesquels nous avons travaillés une semaine chacun sur le robot, nous avons encore un peu avancé sur notre projet :

Tout d’abord, pendant les vacances, j’ai améliorer beaucoup de choses sur le robot au niveau de l’esthétique mais aussi mécanique, j’ai définitivement réglé les problèmes liés aux moteurs et aux chenilles.

Au début de la séance, nous avons fait un état des lieux et avons observé ou nous en étions dans l’avancement du projet.

J’ai ainsi pu, lors de cette séance, finaliser mon travail effectué pendant les vacances en rendant le robot pilotable avec le téléphone portable. J’ai aussi démonté et fait quelques modifications nécessaires sur la pince qui comporte 3 servomoteurs, un pour le mouvement horizontal, un pour le mouvement vertical et enfin un dernier pour la pince servant à attraper les objets.

J’ai par la suite travailler sur les servomoteurs directement, désormais, je connais les angles en degré et en millisecondes du minimum, du maximum et de la position de base des 3 servos. Je suis maintenant face a une contrainte, comment faire pour réussir à alimenter les 3 servos en même temps sachant que je n’ai plus de place pour délivrer 5 volt avec la carte Arduino et que la place pour de nouveaux composants sur le robot est restreinte.

Objectif de la prochaine séance :

Pallier à la contrainte que j’ai donnée auparavant et réussir à piloter les trois servos (avec le téléphone portable si possible), et d’essayer de commencer à attraper des objets pour savoir le volume et surtout la masse de ce que la pince peut attraper et soulever.