**RAFANO Sébastien**

**Rapport Séance 4 projet Arduino**

Lors de cette séance, j’ai pu encore un peu plus me familiariser avec la pince contenant les 3 servomoteurs et aussi faire le point avec mon binôme sur l’avancement de notre projet, nous avons tout de même bien avancé mais il reste encore beaucoup de choses a faire et beaucoup de problèmes à régler.

Premièrement, j’ai effectué quelques réglages sur la pince car il y avait des vices qui ne la tenait pas assez. J’ai réussi à alimenter les 3 servos en même temps a l’aide d’une plaque similaire mais plus petite que celle que nous avions en cours afin que je puisse la fixer sur le plexiglass sans qu’elle prenne trop de place. En revanche j’ai désormais beaucoup trop de fils dispersé dans tout les sens, il va falloir que je trouve une solution pour condenser tout ces fils (un des objectifs de la prochaine séance). Je peux donc faire marcher les 3 servos en même temps, j’essayerais la semaine prochaine de les piloter avec mon téléphone portable (prochain objectif également), il faut d’ailleurs faire attention à ne pas dépasser un certain angle sur chaque servomoteur car cela peut déconnecter la carte et même quelque fois faire crasher l’ordinateur… c’est pour cela que j’ai prit du temps pour étudier les positions maximales et minimales de tout les servos.

Enfin, lors de cette séance, j’ai aussi aider mon binôme qui, quant a lui, travaille sur la pixy cam, pour fixer le sonar juste en dessous de la caméra afin de pouvoir déterminer la distance de l’objet détecté par la caméra au robot afin de pouvoir, plus tard, se rapprocher suffisamment de l’objet pour pourvoir l’attraper avec les pinces.

Un autre problème à résoudre également est le suivant, lorsque mon collègue exécute ses programmes pour tester la pixy cam, si les servos sont branchés, ils se mettent à fonctionner, il faudra donc rajouter des capacités pour régler ce problème.