Rapport séance 10/01/2020

Durant cette séance j’ai construit la pince puis je l’ai assemblée avec le corps du bras. Ensuite j’ai testé des codes Arduino afin de faire bouger le bras entièrement. Les deux servomoteurs des côtés (gauche et droit) avaient du mal à bouger donc j’ai desserré les vis légèrement et les servomoteurs bougeaient déjà mieux, mais c’était encore un peu tremblotant. J’ai ensuite essayé avec la carte venue dans le kit du bras. D’abord j’ai essayé de le faire comme c’était indique dans le manuel mais c’est impossible car il faut le brancher or le câble possède une prise américaine. J’ai donc fait le branchement comme on a l’habitude de le faire, directement sur la carte. Cela a marché et les servomoteurs fonctionnent parfaitement (fluides et rapides).