BERIHUETE Alianna

Rapport séance 18/02/2020

Durant cette séance j’ai voulu continuer le code Arduino pour faire marcher la pince. On a testé différents codes mais le servomoteur a du mal à bouger parfois. Il marche le mieux avec une boucle ‘for’. On a pensé que c’était parce que les vis de la pince étaient trop serrées donc on les a desserrées puis démontées. Voici notre code pour la pince :

for(int i=0;i<=180;i++){

claw.write(i);

delay(10);}

for(int a =180;a>=0;a--){

claw.write(a);

delay(10);}

On a aussi commencé à faire des recherches pour la partie Bluetooth. Notre but est de recevoir les informations Bluetooth sur python.