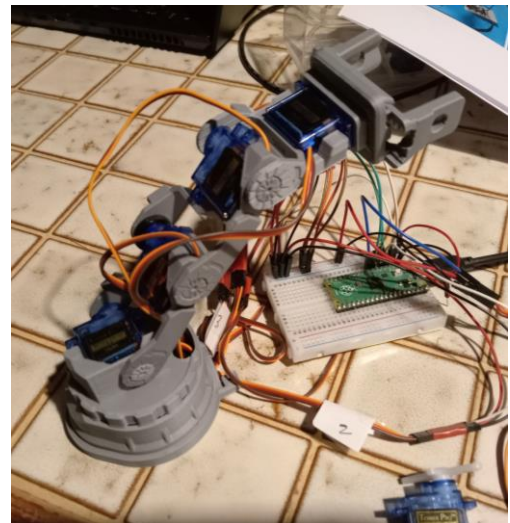
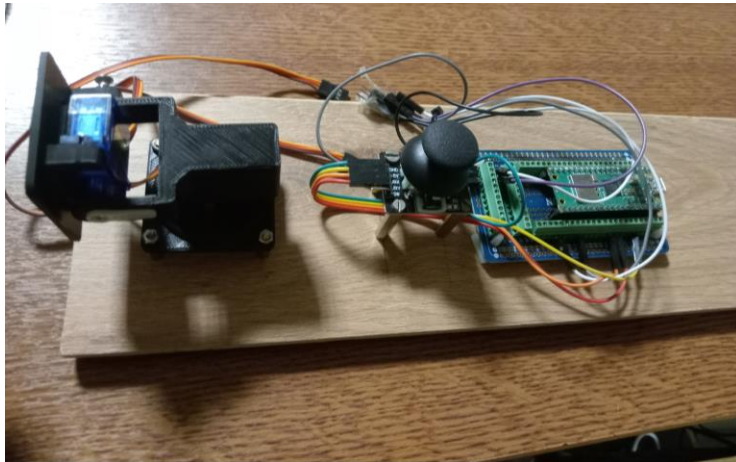


# Bras Robotisé

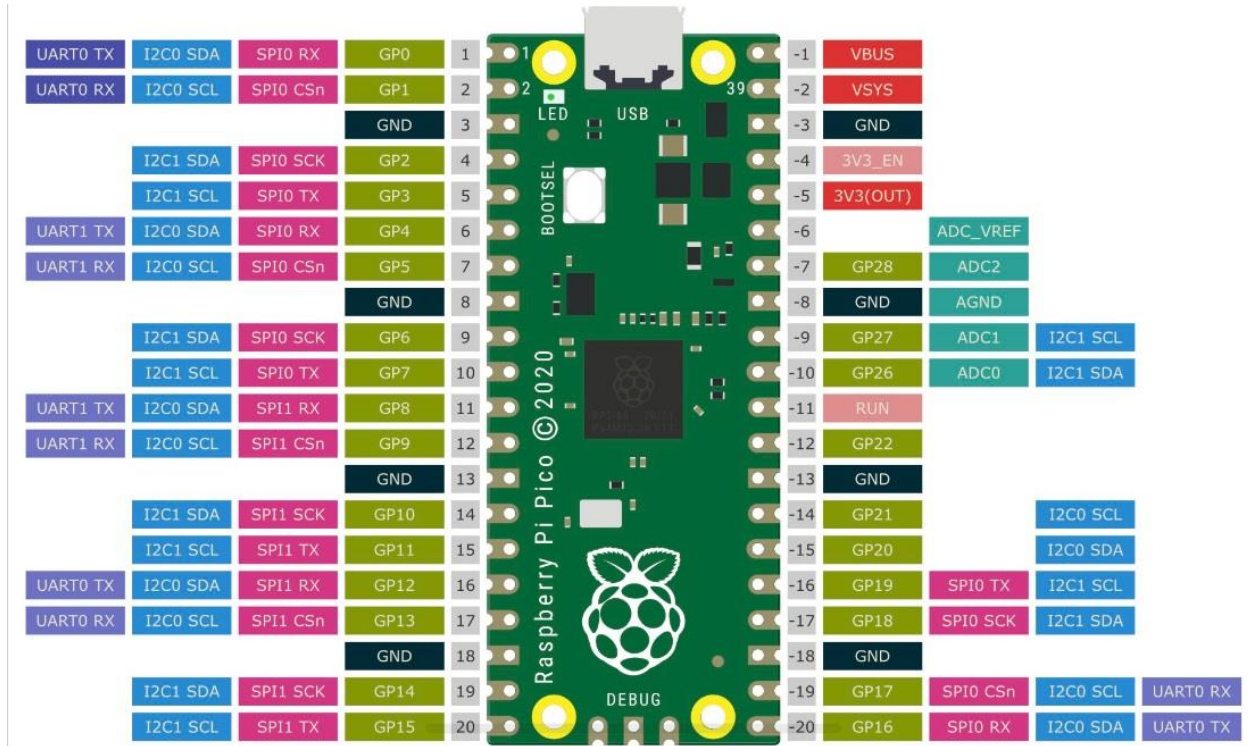


# 1 LISTE DES COMPOSANTS

---

- 5x Servo Moteur
- Joystick (Contrôle la montée & la descente du bras)
  - o *Idée : Le bouton SW du Joystick peut remettre le bras dans un état initial = stable.....*
- Encoder (Contrôle de la rotation du bras)
- 4x Boutons
- Télécommande IR (*Remplace le joystick et l'encoder*)
- *Ajout d'un écran OLED (Yeux de Cozmo...)*

## 2 SCHEMA DE MONTAGE



Servo MRotation	GP#2		
Servo Moteur Bas	GP#3		
Servo Moteur Milieu	GP#4	Joystick Axe_Y ADC(1)	GP#27
Servo Moteur Haut	GP#5	Joystick Axe_X ADC(0)	GP#26
Servo Pince	GP#6		
		Joystick SW	GP#22

## 3 CODE DISPONIBLE

---

### 3.1 DATABASE

[GitHub - armanetl/prj\\_ateliers\\_mjc: Code pour atelier raspberry MJC](#)

### 3.2 LIBRAIRIES

Servo.py	Servo récupérée sur un github
Main_exemple_bras_1_classe.py	Programme d'exemple transformé en classe
Main_exemple_joystick_2_classe.py	Programme d'exemple transformé en classe

### 3.3 DEMO

Main_demo.py	La position HAUT du joystick fait remonter le bras. La position BAS le fait descendre La position « stable » est la position la plus en bas.
--------------	--

### 3.4 EXAMPLES DE CODE : SERVO & BRAS

Main_exemple_servo_1.py	Test d'amplitude du moteur du milieu
Main_exemple_servo_2.py	Test d'amplitude des 3 moteurs
Main_exemple_bras_1.py	Definis un etat stable du bras, le fait descendre et monter. Ce programme a été transformé en classe.

### 3.5 EXAMPLES DE CODE : JOYSTICK

Main_exemple_joystick_1.py	Récupère la valeur des 2 axes X et Y et les affiche dans la console
Main_exemple_joystick_2.py	Récupère la valeur des axes et en déduit la position : HAUT, BAS, DROITE et GAUCHE Ce programme a été transformé en classe.