

Projet robocup 2023 - tri d'objets de couleur

Commandes pour le portique de détection : @ 14

pc pour **renvoyer** au master la couleur détectée (1 rouge, 2 verte, 3 bleue, 0 sans)

pl(xx) pour allumer une led avec la couleur choisie (10 rouge, 20 verte, 30 bleue, 00 sans)

RESET pour remettre à zéro le portique de détection

Commandes pour le convoyeur : @12

sc pour **renvoyer** au master la situation du convoyeur (0 objet présent , 1 objet absent)

mv(xx) pour choisir la vitesse du convoyeur (de 6 a 16 maxi) (8 au démarrage)

mp(xxx) pour le nombre de pas (de 0 à 2048 maxi) (48 au démarrage)

ms(x) pour le sens de rotation (0 ou 1) (0 au démarrage)

STOP ou **START** (START au démarrage)

Commandes pour le bras articule : @ 11

s1(xxx) pour modifier la position du servo "Waist_taille" (de 00 à 180 maxi) (90 au démarrage)

s2(xxx) pour modifier la position du servo "shoulder_epaule" (de 90 à 180 maxi) (180 au démarrage)

s3(xxx) pour modifier la position du servo "elbow_coude" (de 30 à 150 maxi) (100 au démarrage)

s4(xxx) pour modifier la position du servo "wrist roll_rotation du poignet" (de 80 à 170 maxi) (100 au démarrage)

s5(xxx) pour modifier la position du servo "wrist pitch_hauteur du poignet" (de 40 à 120 maxi) (70 au démarrage)

s6(xxx) pour modifier la position du servo "gripper_pince" (de 48 à 150 maxi) (100 au démarrage)

RESET pour remettre le bras en position d'attente.