

# Projet robocup 2023 - tri d'objets de couleur

## ***Commandes pour le portique de détection : @ 14***

***pc(x)*** 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(x)*** 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.