

Séance 6

Pince :

J'ai eu quelques problèmes avec les engrenages de ma pince parce qu'une vis était mal vissée. Il faut absolument que le servomoteur soit incapable de bouger sinon les engrenages ne s'entraîneront plus et une claw sera plus haute que l'autre.

J'ai réglé l'angle 0 de mon servomoteur grâce à mon palonnier (que j'ai appelé «support du servomoteur » dans mes autres rapports parce que je ne connaissais pas ce mot). Dans le code, plus précisément dans la fonction `servo.write(angle)`, *angle* ne doit pas dépasser 110.

En effet, le servomoteur essaiera de forcer la rotation jusqu'à 110° alors qu'il est bloqué par l'angle maximal, ce qui va l'endommager (il chauffe trop) et va dérégler le 0.

Maintenant que j'ai résolu ces problèmes, la pince bouge de façon fluide.

Néanmoins, un autre problème est survenu : si je branche ma pince et le MG995 (le servo RC qui fait tourner mes roues sur mon Arduino), mon MG995 tourne correctement au début, puis ralentit jusqu'à ne plus tourner. Mes composants fonctionnent très bien individuellement, mais ne fonctionnent pas bien lorsqu'ils sont tous les deux branchés ensemble.

Pixy :

Avec ma Pixy, il est préférable d'enregistrer un objet avec une couleur qui a un bon contraste avec l'environnement. J'ai enregistré l'objet suivant :



Mon objet

Ci-dessous le code que j'utilise :

```
void testPixy()
{
  pixy.ccc.getBlocks();
  if(pixy.ccc.numBlocks)
  {
    Serial.println(pixy.ccc.numBlocks);
    if(pixy.ccc.numBlocks>1)
    {
      servo.write(80);
    }
    else{
      servo.write(0);
    }
  }
}
```

Code qui permet à la pince de fonctionner

Lorsque l'objet se trouve devant la Pixy, numBlocks est strictement supérieur à 1 : j'active ma pince avec servo.write(80), sinon ma pince est en retrait avec servo.write(0). Il y a néanmoins un problème : mon objet doit être très près de ma Pixy, sinon numBlocks reste à 1.