

## **Compte Rendu séance 8 PROJET :**

### **« Jukebox Dancer »**

Aujourd'hui, on a percé le cylindre pour les enceintes, les servomoteurs, et l'encodeur rotatif.

Puis, on a pu combiner le code des enceintes et des leds avec le codes des roues (les chorégraphies fonctionnent). En effet, en appuyant sur le bouton de l'encodeur lorsque l'on sélectionne une led (une chanson) cette chanson est jouée et le robot se met à bouger !

Au niveau des bras, on a eu un problème avec les servomoteurs, car ils avaient du mal à faire bouger les bras imprimés en 3D. On pensait que c'était le poids, mais c'est en fait l'alimentation qui n'est pas assez puissante.