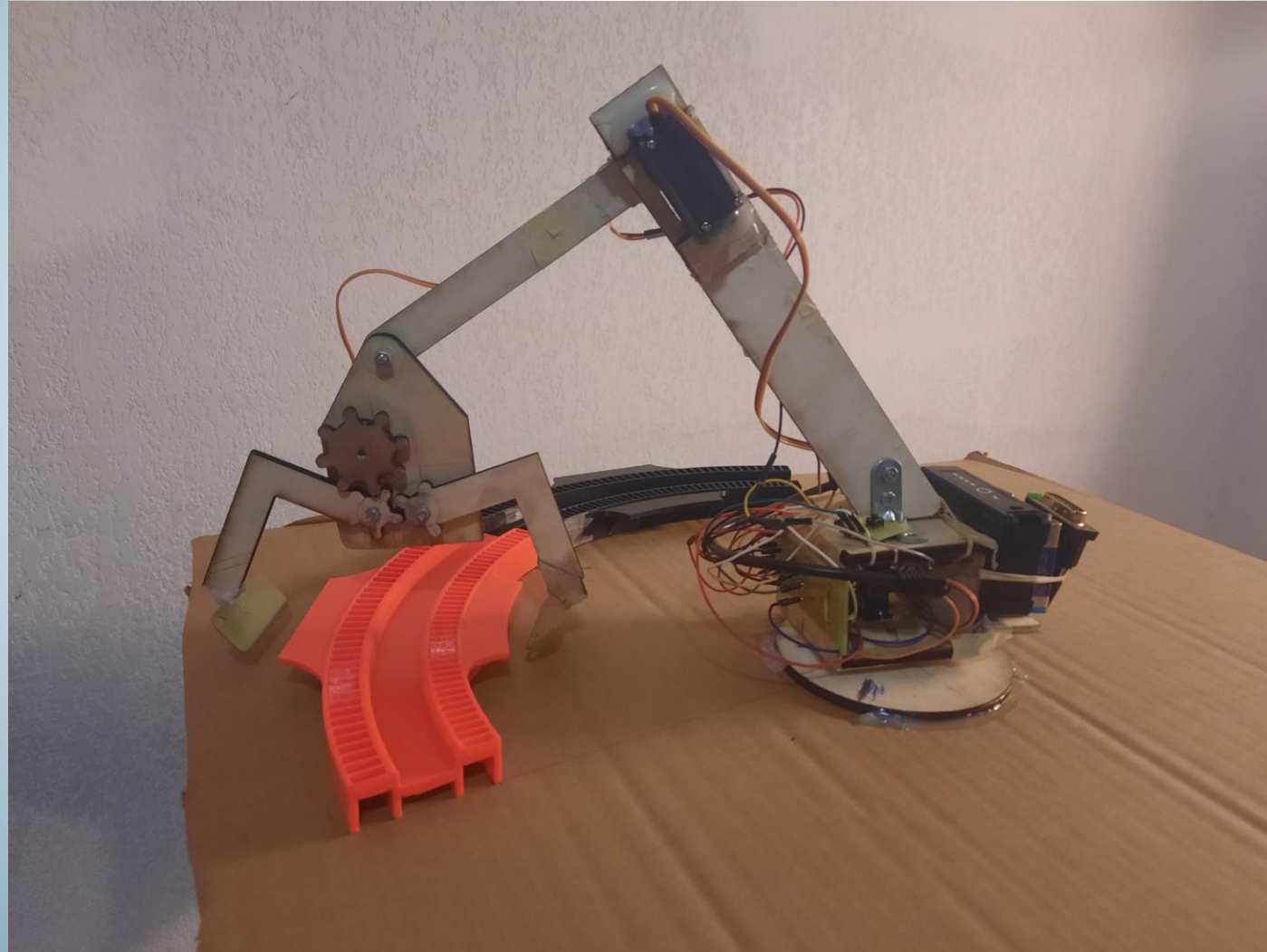
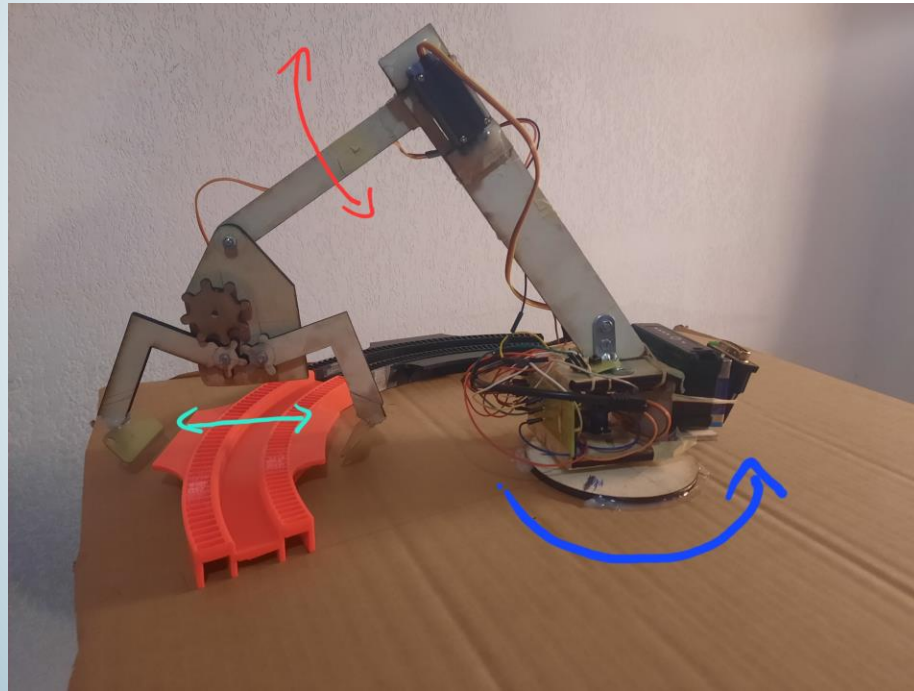


Partie pince

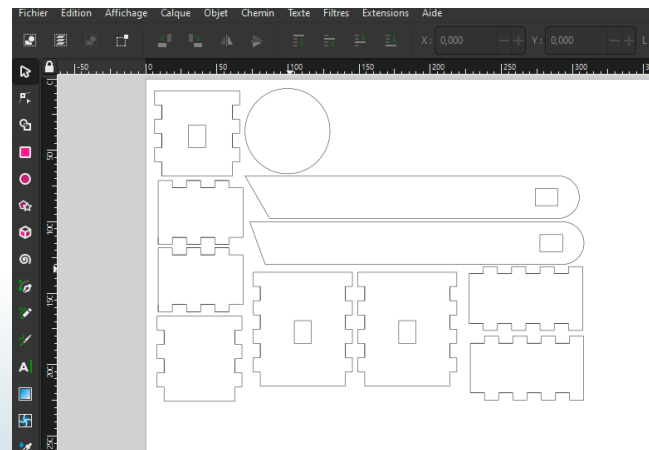
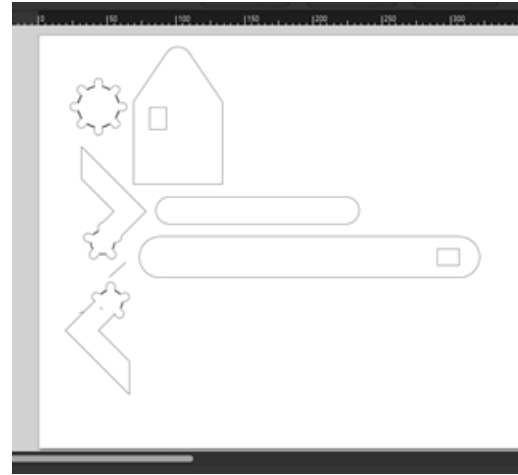


- Les mouvements que le bras doit réaliser :
 - tourner à 360°
 - monter/descendre la pince
 - fermer/ouvrir la pince



Réalisation d'une maquette en carton pour répondre à ces attentes avant de réaliser le bras en bois

La maquette



Rotation a 360°



- Utilisation d'un moteur continu
- Contraintes:- l'ensemble des composant du bras doivent être en rotation
 - le bras doit être en équilibre sur le socle
- Pour varier la vitesse:

```
for (int i=0;i<40;i++){  
    servo.write(100);  
    delay(25);  
    servo.write(90);  
    delay(40);  
}
```

Monter/Descendre la pince

- Utilisation d'un servomoteur (180°)
- Contrainte : le moteur ne peut plus se lever à partir d'un certain poids



Fermer/Ouvrir la pince

- Utilisation d'un servomoteur (180°)
- Mécanisme avec des disques dentés:



- La pince est équipée de plateforme capable de porter le rail