

RAPPORT DU PROJET ARAGOG #2

SEMAINE DU 11 / 01 / 19:

INTRODUCTION:

Malheureusement, ayant eu des problèmes de santé lors de la dernière séance, j'ai accumulé beaucoup de retard sur le projet. Je me sens assez inutile et il est donc impératif que je comble ces lacunes afin de faire avancer le projet de mon côté aussi.

Cette séance a été très laborieuse, mais pourtant riche en enseignements.

POINTS POSITIFS/AVANCÉE	POINTS NÉGATIFS
<ul style="list-style-type: none">• L'araignée est montée sur 4 pattes afin de commencer à étudier son mouvement de marche comme de nombreux utilisateurs le font dans la communauté: faire un robot araignée quadripode. Comme notre robot en aura six en définitif, ma camarade m'a laissé une patte démontée afin que je puisse apprivoiser le fonctionnement des servomoteurs• J'ai utilisé cette fois-ci la fonction <code>servo1.write(x)</code>; afin d'obtenir des angles en degrés et étalonner les servomoteurs; j'entends par là que lorsqu'on a commencé à monter le robot on a compris qu'il fallait que les six servomoteurs de la base soient positionnés selon un même angle. Ma camarade, qui a monté les 4 premières pattes, a choisi 90° pour que la patte puisse se déplacer selon un angle ϕ d'un repère sphérique (je ne vois pas comment expliquer autrement, pardon).• J'ai donc, selon le modèle de Mathilde, monté les 2 premiers servos avec un angle de 90° et le dernier avec un angle de 0° (5° plus précisément car le "0" faisait "caler" le moteur).• Mathilde m'a donné un circuit avec des potentiomètres qui l'a aidée à comprendre beaucoup de choses, que le prof lui a fait faire lors de la séance que j'ai manquée. Je l'ai ramené chez moi afin de le monter et de le tester de mon côté pour avancer et mieux comprendre les enjeux du projet.• J'ai appris que mon ordinateur a un port USB qui délivre de 5V à 20V de tension et que je ne sais pas l'utiliser.	<ul style="list-style-type: none">• Beaucoup de complications pendant cette séance: j'ai grillé 2 cartes Atmel presque en même temps et l'ordinateur a planté...• J'ai mis beaucoup de temps pour "remettre le pied à l'étrier". C'est-à-dire que je ne suis pas du tout au niveau de ma camarade, et il m'a fallu trois heures entières pour monter une demi-patte. Ce qui fait que j'accumule encore plus de retard, il faut donc que je me rattrape, et vite, car je sens que je suis un poids pour le groupe pour l'instant.

CE QUE JE RETIENS DE LA SÉANCE:

Les cartes qui grillent et qui ne me laissent pas avancer. Comme dit dans la rubrique “points négatifs”, j’ai été bloquée par beaucoup de choses pendant cette séance, qui relèvent toutes de incompetence. Le moral est peut-être bas, mais la détermination est là.

OBJECTIFS POUR LA FUTURE SÉANCE (OU AVANT):

1. Monter la patte que Mathilde m’a laissée
2. La faire fonctionner
3. Faire le montage avec les potentiomètres

De manière générale, il faut absolument, avant d’avancer plus profondément dans le sujet, se mettre d’accord avec ma partenaire sur les sujets suivants :

1. Terminer et afficher notre état de l’art
2. Concevoir notre cahier des charges
3. Commencer à construire le diaporama de présentation (prendre des photos, des vidéos) et ne surtout pas le laisser à la dernière minute.

Ces quatre derniers points peuvent être faits dans la semaine, peut-être avant d’arriver en cours, ce serait l’idéal.

[Bien que c’est ce qui avait déjà été décidé, le fait est qu’il reste encore des points que nous n’avons pas encore traité, et qu’il faudrait aboutir sous peu.]

FIN DU RAPPORT #2