

RAPPORT DU PROJET ARAGOG #7

SEMAINE DU 27 / 02 / 19:

INTRODUCTION:

L'araignée marche enfin sur le sol, et tous les servos sont fonctionnels.

POINTS POSITIFS	POINTS NÉGATIFS
<ul style="list-style-type: none">• Les servomoteurs fonctionnent maintenant tous car nous avons changé le dernier qui était cassé• L'araignée marche sur le sol, elle peut aller vers l'avant et tourner vers la gauche et vers la droite• Elle a une bonne mobilité malgré les dérapages (car les patins s'usent très vite) mais malgré son poids elle réussit à se soulever. Mathilde a aussi codé une sorte de danse où le robot se soulève et redescend son corps, sans toucher le sol, et elle l'exécute sans problème	<ul style="list-style-type: none">• Les patins ne sont pas très efficaces car l'araignée glisse beaucoup donc les servomoteurs travaillent énormément, et cela les use vite: quelques rondelles qui n'ont pas été changées depuis qu'on a repris le projet ont déjà cassé ; cependant on a pallié le problème en pensant mettre des tapis de mousse sur le sol (type tapis de yoga) pour que le bout des pattes ait une meilleure adhérence, et qu'elle ne glisse pas ou peu• On est obligé de tenir la batterie lorsque l'araignée se déplace mais c'est un détail

CE QUE JE RETIENS DE LA SÉANCE:

Le projet a très bien avancé, de pouvoir enfin la poser sur le sol nous prouve que la partie mécanique est bien aboutie.

OBJECTIFS POUR LA FUTURE SÉANCE:

On a également déterminé nos objectifs à réaliser avant les vacances, c'est-à-dire ce qu'il faut absolument faire **la semaine prochaine**:

1. La contrôler par Bluetooth
2. Régler les derniers détails de la marche (peaufiner les mouvements de tous les servos)
3. Faire l'état de l'art
4. Faire le diaporama de présentation pour la soutenance

FIN DU RAPPORT #7