

RAPPORT ARAGOG CROIZAT#7

Séance dédiée au test du bon fonctionnement de chacune des pattes.

Après la frayeur de la semaine dernière (les fils ont brûlé), on a voulu s'assurer que tout fonctionnait bien. Pour commencer, monsieur Masson nous a fourni des fils en cuivre beaucoup plus épais que les actuelles supportent un apport plus conséquent en courant.

Pour ne pas rencontrer de problème, j'ai branché les pattes une par une, en envoyant des commandes à chaque patte par le module SSC de sorte que toutes les pattes soient synchronisées (j'ai donc raisonné en symétrie, puisque pour le côté droit, l'avant se rapproche de l'angle 0° et de 180° pour le côté gauche). Il n'y a eu aucun problème sur les 5 premières pattes, mais la dernière (entourée en bleu) résistait beaucoup lorsque je lui demandais d'aller vers 0°, au bout d'une minute j'ai arrêté de téléverser le programme, car il y avait visiblement un problème, et je me suis rendu compte que le moteur qui se trouve dans la structure était très chaud. De plus, quand je le déplaçais manuellement, il y avait un clic à 90°. Je l'ai observé par tous les angles et j'ai remarqué que le servo-moteur avait l'air mal visé.



J'ai donc essayé de mieux visser, mais en forçant la vis s'est cassée dans l'axe. J'ai donc appelé Monsieur le professeur qui m'a dit que le servo-moteur était cassé. Je le remplacerai donc à la rentrée car il n'en avait plus en stock.

CONCLUSION :

En attendant, étant donné que rien n'a brûlé et qu'à part ce servo-moteur, tout fonctionne, je vais avancer pendant les vacances de sorte qu'à la rentrée toute la partie marche et danse soit terminée et que nous puissions la commander par bluetooth.

THE END

Mathilde Croizat