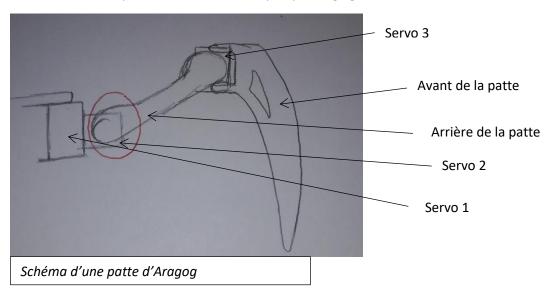
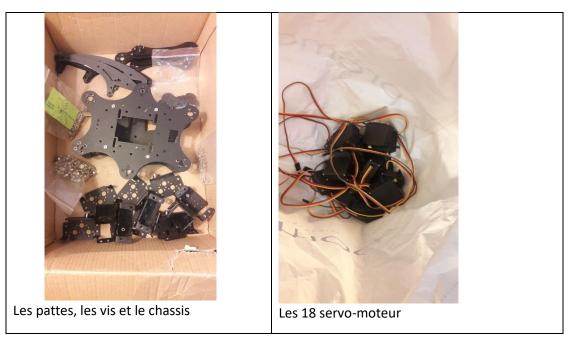
ARAGOG RAPPORT 1

- 1^{ère} Etape : création de notre Github.
- 2^{ème} Etape: Nous avons pris connaissance de la structure du robot araignée qui été déjà monté, j'ai réparé une patte qui avait été cassée lors d'un déménagement (seulement une rondelle en plastique avait été endommagée) au niveau du deuxième cerveau moteur. J'ai ensuite ressorti le code pour faire fonctionner un cerveau moteur que nous avions réalisé lors du TD précédent afin de faire quelques réglages.



Cependant, en vissant cette patte après avoir trouvé la position de l'angle 0 en me fixant sur la patte située en face, je me suis rendue compte qu'aucune des patte n'était alignée. Et que de plus l'un des moteur avait été monté à l'envers.

• 3^{ème} étape : Nous avons donc pris la décision de démonter intégralement le robot afin de le reconstruire nous même sans défaut. Après 2 heures de démontage, voici ce qu'il en reste :



Conclusion:

Le point positif est qu'après avoir dévissé les « quelques » vis que contient le robot, nous avons pu comprendre son fonctionnement et son assemblage, ce qui nous permettra à la prochaine séance de ne pas perdre trop de temps à reconstruire notre structure (~2h voir 3) pour pouvoir étalonner les plus de servo-moteur possible, sachant qu'Aragog en possède 18, il sera forcément compliqué de réussir à obtenir toutes les mesures en 1h ou moins.

Nous avons prévu de réaliser le montage en binôme puisque c'est un travail qi nécessite énormément de temps, et que, sans le montage, nous ne pouvons pas commencer le code.

Etant donné le travail que nous demande tout le montage de l'araignée, nous avons décidé de ne pas en construire une plus petite (ce qui était notre plan initial).

Nous mettrons également en place :

- 1. Notre état de l'art
- 2. Ecrire notre cahier des charges (que nous avons déjà fait mais pas rédigé)
- 3. Prendre le plus de photos possibles
- 4. Réaliser un planning que nous essayerons absolument de tenir!

THE END