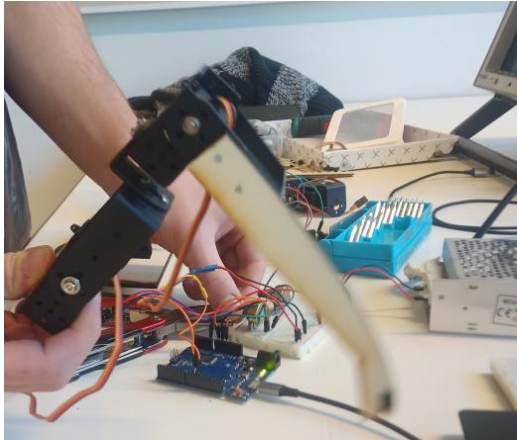


Bat Monkey

Rapport de la troisième séance(5 janvier) :



Aujourd'hui j'ai fait le montage électronique pour contrôler deux servomoteurs. Le principal obstacle étant le manque de puissance électrique fournie par la carte(elle suffit pour alimenter un moteur, mais pas plus, et nous pourrions avoir besoin de jusqu'à 8 servomoteurs), nous devons donc désormais utiliser une alimentation externe plus puissante, mais aussi plus contraignante. En effet, il sera difficile de grimper aux arbres avec une rallonge...

Le Bat Monkey est aussi dorénavant équipé de clous au bout de ses bras qui lui serviront à s'accrocher dans le bois, mais il faut faire attention à ses mouvements incontrôlés qui arrivent trop souvent lors des tests, et qui manquèrent de peu de piquer Romain qui travaillait sur sa crémaillère.

Mon bras fonctionnant alors correctement, j'ai aidé Romain à terminer le sien. En effet, il avait un problème de couple avec son moteur pas à pas, qui n'arrivait qu'à grand-peine à faire tourner son engrenage, et encore moins à pousser la barre crantée qui lui permettrait de monter.

Voici des liens vers des vidéos de fonctionnement du bras(2s et 6s respectivement) :

