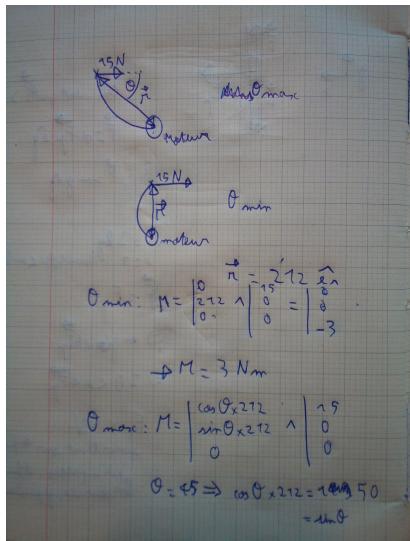


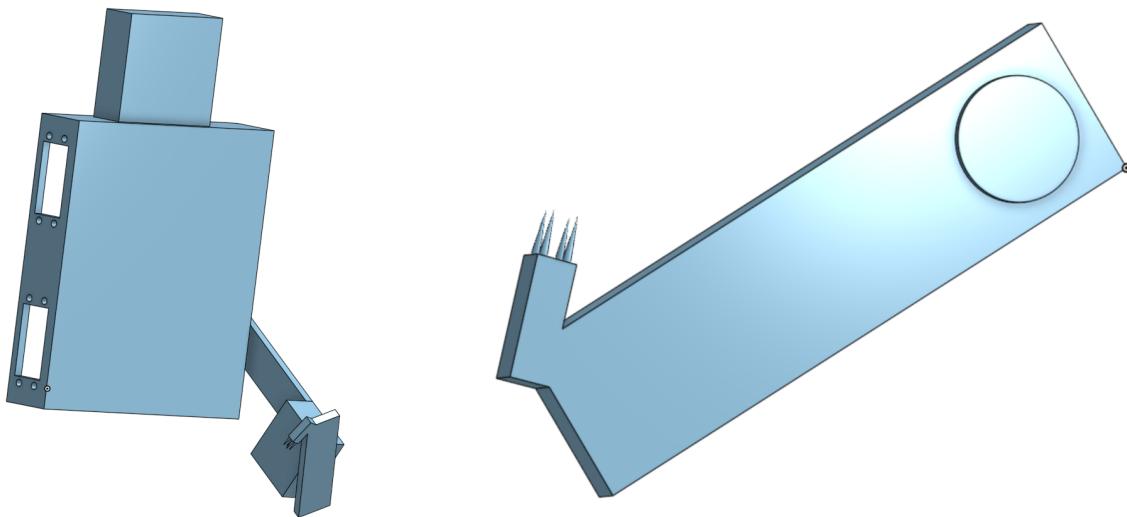
Bat Monkey

Rapport de la première séance(1er décembre) :

J'ai commencé par calculer la force nécessaire pour porter le robot en l'air en considérant le frottement, puis en ai déduit le couple nécessaire des moteurs, qui se trouva donc entre 2.25 et 3 Nm en fonction du diamètre de l'arbre. Mais ce couple étant disproportionné, il aurait fallu des moteurs beaucoup plus puissants, et la batterie qui va avec... Ce qui aurait multiplié le poids du robot par 2 environ.



M. Masson nous a donc conseillé de partir sur un robot s'accrochant avec des piques, et pas par frottement, par analogie aux élagueurs qui montent aux arbres avec des pointes aux pieds. J'ai donc fait une modélisation d'un bras pour visualiser l'accroche et l'ai intégrée au corps du robot modélisé par Romain, en me basant sur les servomoteurs qui nous étaient fournis.



Enfin, j'ai cherché les modèles 3D de l'araignée(un projet d'une année précédente qui utilise les mêmes moteurs) mais n'ai pas réussi à les trouver, donc nous partirons pour les pattes sur une découpe de bois au laser.(cf <https://www.thingiverse.com/thing:1603>)