

Bat Monkey

Rapport de la deuxième séance(15 décembre) :

Tout d'abord, nous avons commencé avec Romain par modéliser le Bat Monkey complet, en partant de la fin du travail de la séance précédente(cf. Bat Koala à droite) puis nous avons dû changer de nouveau de façon de monter(le bat koala entoure le tronc de ses pattes et a ses griffes vers l'intérieur, nous sommes passés à un robot dont les griffes sont vers l'avant, pour se planter dans l'arbre en face. Nous avons envisagé deux solutions pour se tracter sur les bras : monter sur une crémaillère une articulation plantant les griffes dans l'arbre, ou faire un "vrai" bras avec deux articulations pour pouvoir escalader l'arbre.

Romain s'est concentré sur la première solution, tandis que je suis parti sur la deuxième.

J'ai donc monté deux bras du robot avec des servo-moteurs aux articulations, voici une photo du résultat:

