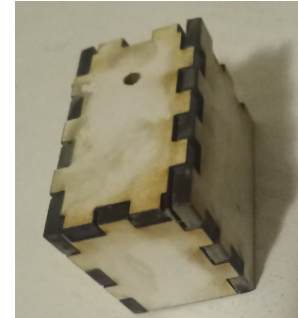
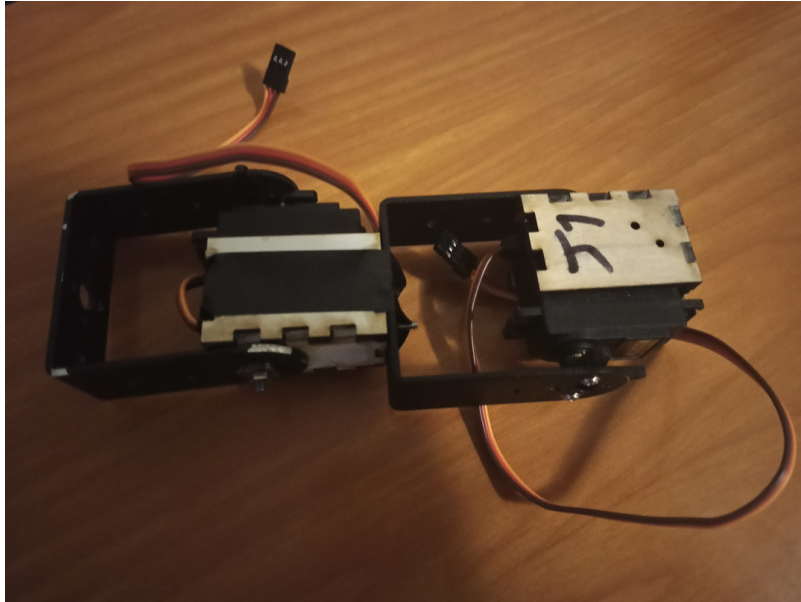


Bat Monkey

Rapport de la sixième séance(7 février) :

Pendant la semaine, nous avons monté les membres du robot avec les boites découpées au laser. Il nous manquait quand même un moteur, donc nous n'avons pu finir que durant la séance. Voilà ce que donne la jambe droite une fois montée :



Nous n'avons pas fermé les boites, pour pouvoir sortir les moteurs en cas de problème. Ensuite, nous avons modifié le programme que Romain avait fait pendant la dernière séance pour l'adapter aux angles des différents servomoteurs, comme chaque moteur est un modèle différent. Voilà ce que donnait le programme pour une jambe fonctionnelle (le bout de la jambe toujours aligné sur sa base) en le passant sur l'autre bras :

Les deux jambes sont bonnes, un des deux bras est partiellement fini et l'autre n'est pas encore fait.



Il est pas mignon notre serpent ?