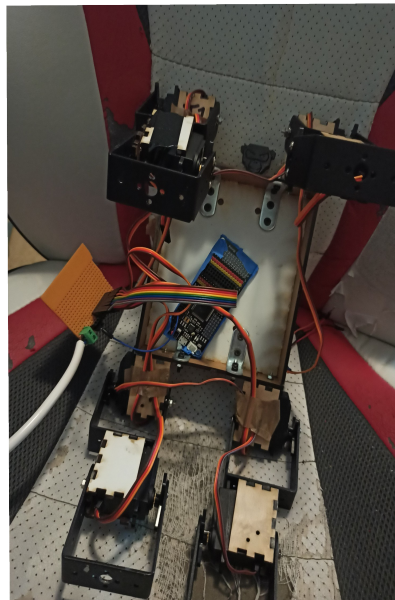


BAT MONKEY

SÉANCE N°8

Cette séance :

Aujourd'hui nous n'avons qu'un seul but : faire ENFIN fonctionner les bras et jambes ensemble... Pour ce faire, nous avons commencé par passer à une alimentation de 55A, ce qui n'a pas résolu le problème... C'est alors que M. Masson a trouvé une solution et nous avons donc fabriqué un « pseudo-driver moteur », ce qui devrait permettre aux moteurs de faire ce qu'on leur demande ! Nous avons également accroché sa tête, car pour grimper aux arbres, il est important d'avoir la tête sur les épaules !



Pour la prochaine séance :

Dans le but d'être le plus prêt possible lors de la présentation, nous allons (si le « pseudo-driver » fonctionne bien comme prévu) tester la finalité de notre programme pour faire fonctionner le Bat Monkey et le corriger au besoin.

De plus, nous comptons également travailler sur le design du Bat Monkey afin qu'il ait l'air plus « gentil » car nous ne perdons pas de vue son but qui est de sauver les gens !