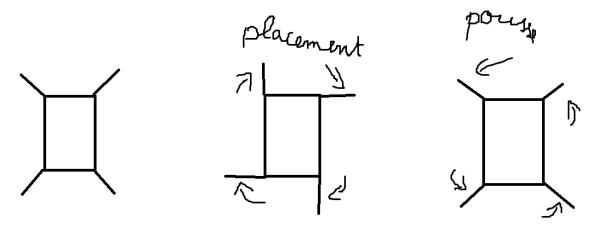
Rapport de séance 8

Durant cette séance, il a fallu réaliser les tests finaux : vérifier comment notre quadrupède gérait le poids accumulé avec l'ajout de la batterie. Il a donc fallu modifier un peu les fonctions : la fonction placement place la patte à un angle donné désormais afin de pouvoir calculer quand est ce qu'une patte peut se lever sans faire tomber notre quadrupède.

J'ai aussi réalisé à l'aide de ces nouvelles fonctions : la fonction droite et gauche qui permettent à notre projet de tourner à droite ou à gauche selon l'algorithme suivant :



```
void droite(){
placement(Dr_Av_Bas,Dr_Av_Haut,125);
                                          placement(Dr_Av_Bas,Dr_Av_Haut,55);
                                          delay(100);
delay(100);
                                          placement(Dr_Ar_Bas,Dr_Ar_Haut,65);
placement(Dr_Ar_Bas,Dr_Ar_Haut,115);
                                          delay(100);
delay(100);
placement(Gh_Ar_Bas,Gh_Ar_Haut,145);
                                          placement(Gh_Ar_Bas,Gh_Ar_Haut,35);
                                          delay(100);
delay(100);
placement(Gh_Av_Bas,Gh_Av_Haut,140);
                                          placement(Gh_Av_Bas,Gh_Av_Haut,50);
                                          delay(100);
delay(100);
placementIni();
                                          placementIni();
```

Les tests finals se sont finalement dérouler avec succès, nous avons du ajouter quelque modification au design de notre quadrupède en surélevant notre carte Nano pour placer notre batterie en dessous (rajoutant du poids).

Enfin, comme modification finale, j'ai pensé à modifier l'interface de notre application en replaçant les commandes de part et d'autre de l'écran.

Pour finir, la détection et le « surpassement » des obstacles sera développé pendant ces vacances, je m'occuperai personnellement du surpassement et mon partenaire de la détection.

Notre cahier des charges est respecté, tout fonctionne correctement, que ce soit au niveau du quadrupède (maintien des pattes, bonne gestion et répartition du poids,...) comme au niveau de la partie programmation/appli (définition des angles, calibrage,...).

Tout a été réalisé dans les temps et tout fonctionne correctement.

Les finalisations à accomplir potentiellement :

- -rajouter une fonction saut
- -restructurer l'appli de façon plus propre.