

## Rapport de la séance 15

07 Mars 2022  
PORCEL Koralie  
Robotique

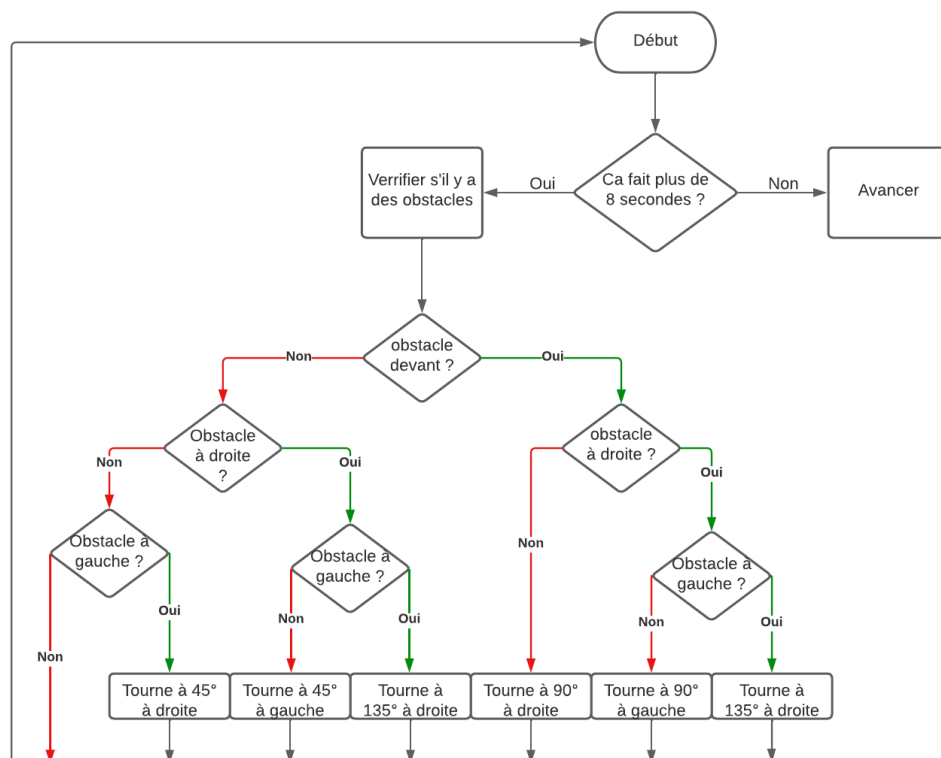
### 1) Code

Lors de cette séance, j'ai corrigé tous les bugs et fais des modifications de la classe Moving.

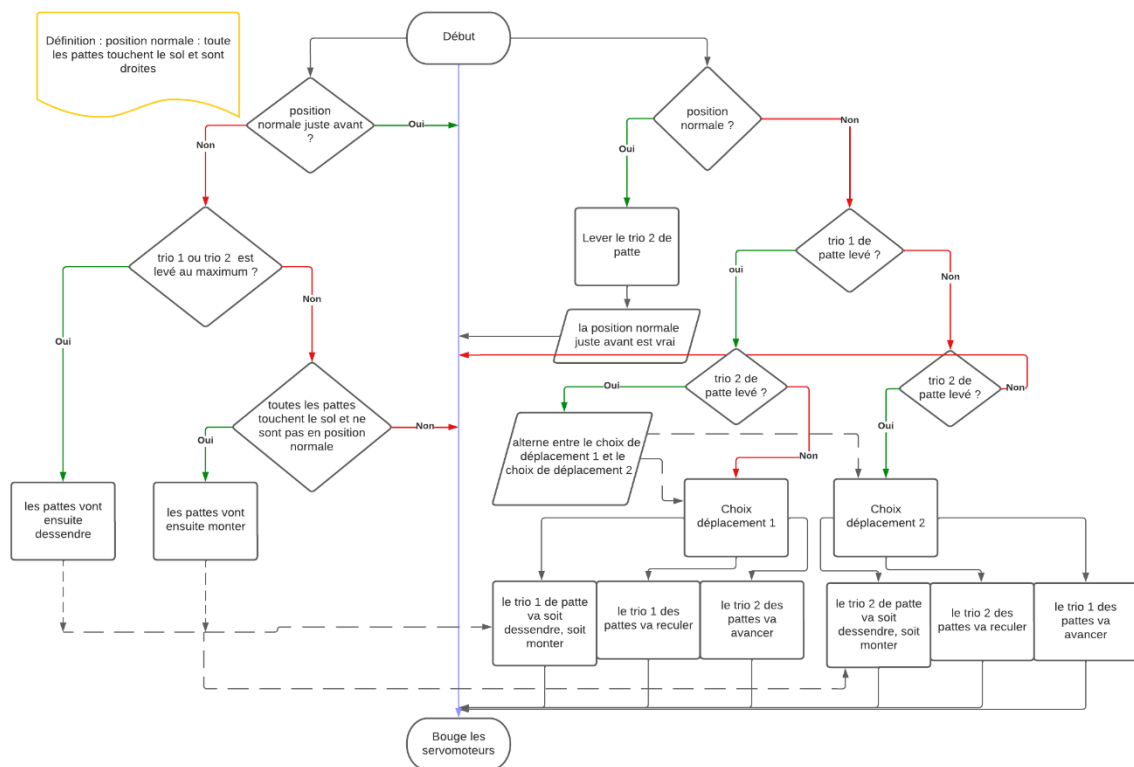
J'avais utilisé une liste de position de taille 18 et 6 listes addition de taille 18 pour incrémenter le déplacement en fonction de si l'araignée devait avancer, reculer ou bien tourner. Cependant, faire cela prend beaucoup de place et j'utilisais 90% de la mémoire totale.

Alors j'ai décidé de séparer l'incrémentation des listes en fonction de si c'était le servomoteur de devant ou bien du milieu et du bout. En effet, les servomoteurs du milieu et du bout fonctionnent de la même manière 3 pattes par 3 pattes. Il n'y a donc que 4 cas d'angles différents. Cela permet de n'avoir plus que 4 listes addition de taille 6 et 2 listes position : une de taille 6 qui correspond au servomoteur de devant et une de taille 4 qui correspond au servomoteur du milieu et de derrière.

Le code pour le déplacement de l'araignée est maintenant opérationnel et voici son algorithme :



### Algorithme pour faire avancer l'araignée :

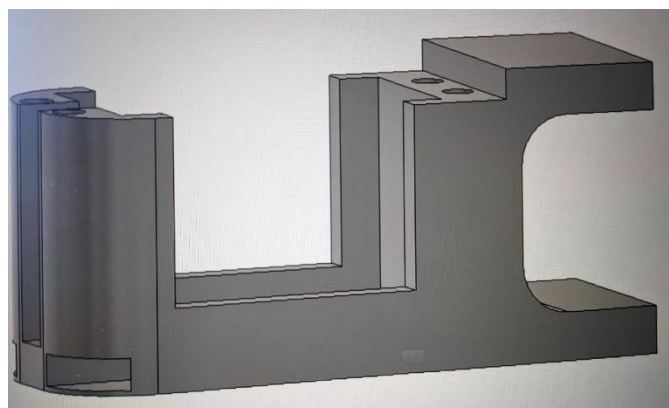


Cet algorithme est le même pour avancer, reculer ou tourner.

## 2) Fusion 360

J'ai commencé la modification la pièce la plus proche du corps pour la fixation pour pouvoir prochainement l'imprimer.

En effet, je vais changer le corps de l'araignée en plastique (grâce à la découpe laser).  
Je vais en profiter pour améliorer la fixation des pattes avec le corps.



1/ Piece de fixation modifiée