

Compte rendu séance 2 : Amélie

Lors de la deuxième séance, j'ai poursuivi mon travail sur la main robotique. Au début de la séance, j'ai pu obtenir toutes les parties de la main qui avaient été réalisées pendant les vacances par impression 3D. J'ai donc dû vérifier tout d'abord qu'il ne manquait aucune pièce utile au montage de la main, en les comparant avec des images provenant du site web où j'avais trouvé les fichiers de cette main. Avant de pouvoir assembler la main, il était nécessaire de retirer tous les supports en plastique accrochés aux pièces qui avaient pour but lors de l'impression, de supporter les zones en porte-à-faux des pièces. Pour se faire, j'ai emporté toutes mes pièces au FabLab afin de m'aider des outils présents pour détacher tous les supports. Cela était un travail long et minutieux, car certains supports étaient très petits et donc très difficiles à retirer. Après avoir retiré tous les supports en plastique, j'ai enfin pu assembler la main. J'ai également fait l'acquisition de cinq servo-moteurs qui me serviront à faire bouger les doigts.

