

Compte rendu de séance 3: Amélie

Lors de la séance, mon objectif était de réaliser un montage avec les 5 servomoteurs et la main robotique, sur laquelle j'avais préalablement fixé les élastiques et les fils. Les élastiques assurent que les doigts soient tendus si les moteurs ne sont pas actionnés, et les fils permettent de relier chaque doigt à un moteur. J'ai donc réalisé un montage et écrit un code pour comprendre comment fonctionnent les servomoteurs. Un de mes moteurs ne fonctionnaient pas, j'ai donc du le changer afin que tous les doigts puissent bouger. Cependant, je ne pouvais pas encore tester tous les servomoteurs en même temps car ces derniers n'étaient pas fixés à une même structure, il était donc compliqué de tendre tous les fils de façon adéquate pour que les mouvements des moteurs fassent bouger les doigts en même temps. Pour répondre à cette problématique, j'ai conçu un support en bois ayant des trous de la taille de chaque servomoteurs sur le logiciel Inkscape. J'ai également pu découper au laser cette pièce, essentielle à la mobilité de la main.



Plus tard dans la journée, je suis retourné au FabLab afin de concevoir une boîte sur MakerCase puis de la découper au laser. La main et l'écran seront notamment fixé sur cette boîte. J'ai également pu fixer les servomoteurs sur la pièce en bois et fixer les éléments de la boîte ensemble, en laissant les faces du haut et du derrière ouverte pour le moment.