

Session Report n°11

SATRAGNO ANTHONY ROB3

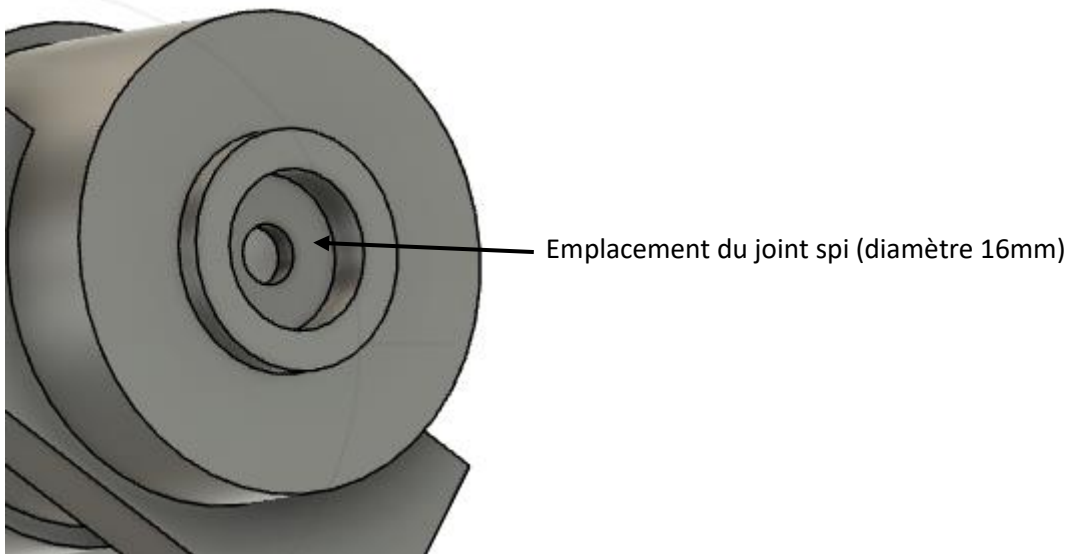
21/01/23

Subject : Finalisation de la conception des roulements et blocs moteurs

Goal : Allonger les roulements pour qu'ils puissent accueillir les brosses, modifier le bloc moteur pour un nouveau joint Spi

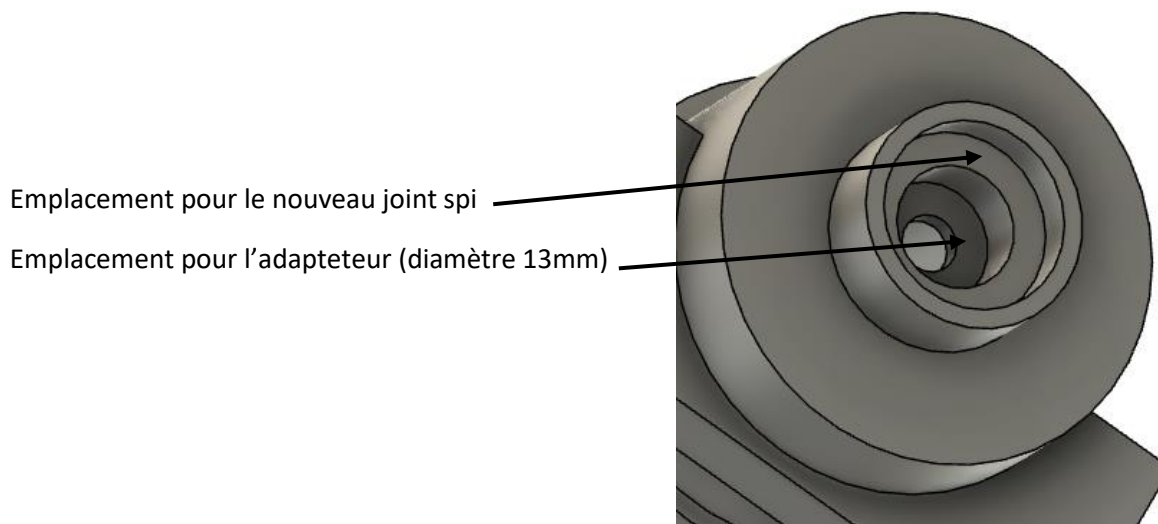
I. Problème d'étanchéité

Le bloc moteur actuel censé être étanche présente un défaut. En effet, l'arbre de rotation du moteur présente un nez plat et n'est donc pas adapté au joint-spi. On a donc allongé cet arbre avec un adaptateur mais le bloc moteur doit également être adapté, ainsi qu'un nouveau joint-spi acheté.



II. Nouveau bloc moteur

Afin de remédier à ce problème, nous avons augmenté le trou du bloc moteur pour qu'il puisse accueillir l'adaptateur de 13mm de diamètre et ainsi être finalement étanche :



III. Nouveau roulement

Les « roulements » entraînés par la chenille doivent pouvoir à leur tour entraîner les brosses. Pour cela, j'ai allongé un support étant directement collé à ceux-ci sur lequel se glissera la brosse :



Ils possèdent 2 emplacements pour roulements à billes afin d'être fixés sur la barre inox qui sert de guide. Cette même barre sera maintenue grâce à une pièce fixée au châssis par un tasseau.

IV. Projet Final

Afin de pouvoir mieux visualiser le projet « HypoSmooth » et l'avancé du prototype servant à tester le déplacement, j'ai modélisé le modèle entier sur fusion :

