Rapport de séance du 1/12/2021

# Modélisation de la plateforme de translation du Cannon

A picture containing text, case

Description automatically generated

Pendant cette séance j’ai modélisé la base du Cannon.

Le système est une plaque qui glisse sur des rails comme on le voit sur l’image. Les rails sont fixés à une planche de bois qui sera posée sur la table. Cette plaque sera reliée à une courroie qui sera elle relie à un moteur stepper. Je n’ai pas encore modélisé la courroie dans le modèle.

J’ai modélisé pour avoir une idée des dimensions nécessaires pour notre projets cela m’as aussi permis de comprendre plus précisément la liste de matériaux nécessaires à notre projet.

On a décidé que la plupart de la structure sera faite en bois sauf les rails de 1 mètres qui sont en métal et qu’on utilisera des vis pour relier les différentes parties ensembles.

Lien du model :

<https://cad.onshape.com/documents/02b74bf3ca665f311ca72f86/w/3df40694f696c61102bae216/e/902f95623bffb6c378552ca1?renderMode=0&uiState=61bb77f97e44e941398024fd>

# Matériel

J’ai parlé avec le prof pour me procurer le matériel suivant

* Moteur stepper nema 17
* Controller du moteur stepper
* Alimentation 12v
* Courroie
* Pigions

# Familiarisation avec le moteur Nema 17

J’ai commencé à lire le PDF du prof sur les fonctionnement des moteurs stepper.