Base roulante :

* -Assemblage moteur-roue : cet assemblage est validé nous permet une bonne compacité, bonne vitesse et couple. Il sera peut être bon de changer le revêtement des roues pour plus d’adhérence (silicon, plaque cuisson…)
* -Assemblage codeuse :

- il faudra usiner de nouveau bras où le roulement de la roue folle est monté dessus. Un des roulement de la base rotule légèrement, à voir si il faut le changer.

-il faudra reprendre les roues folles en mettant une rainure plus importante pour que le joint torique ne ressorte plus.

A voir si il faut passer sur des glissières (attention compacité).

* Roulement: tous les roulements sont très bon et à réutiliser (peut être laver les billes )

Meca :

* Servo et moteur : pas de soucis avec, peuvent être réutiliser sans soucis.
* faire un robot moins compliqué et plus fonctionnel. L’objectif reste de vider la table mais de le faire rapidement
* utiliser plus d’impression 3D (Attention taraudage)
* Bien penser à utiliser du frein filet sur chaque vis
* Catia indispensable

Capteurs:

* Investir dans des vrais capteurs de distances bordel (lidar ou sick)
* capteur palet pas trop mal
* contacteur un peu gros mais rien à dire
* ampèremètre, plage de variation trop faible. Soit faire réglages minutieux, soit trouver plus précis, soit vacuostat, soit rien mais bon…
* capteur couleur rien à dire mais pas encore très utilisé

Cable :

* bon standard de câblage. Permet une bonne gestion et une bonne protection des câbles
* pensez à étiqueter !! Permettra une meilleure lecture et un debug plus rapide

Elec:

* PUISSANCE : gros pd de puissance. Mettre les cartes sur un convertisseur indépendant (pas besoin d’une grande intensité). Utiliser des condos. Si ça ne marche pas, étudier le comportement de l’asser avec une tension d’entrée qui varie, si peu d’écart on se câblera directement sur la batterie.

* Prendre en compte les modifs réalisées sur la mega:
* résistances contacteur
* pin d’interruption codeuse
* I2C
* XT60 trop gros !!!
* Écarter les pins servo impossible d’en débrancher un sans débrancher les autres

Code:

* faire de belles librairies
* L'asservissement est améliorable surtout en terme de précision (quelque mm et quelque rad d’écart) ce doit être du réglage.
* les A1 au boulot plongez vous dedans
* prévoir les actions en avance pour les coder en parallèle de la conception.

Sponsors :

* TROUVER DE LA THUNASSE. Sinon on va pas aller loin… Vous pouvez déjà commencer à en chercher, on avait chopé le futuro à ce moment

Motivez les A1 !!

Se faire la main sur le robot actuel.

Conseils généraux: ne pas faire un système méca trop compliqué. Faire quelque chose de fonctionnel. Il faut qu’il tourne en février sans non plus bâcler la conception !!

Le code doit avancer en même temps de la conception.

Il faut une séquence fiable qui assure des points avant de venir à la coupe (même si elle n’est pas parfaite).