

Rapport séance 1 du 16/12/2022 :

- Objectif : réalisation de la pince

Pour réaliser la pince, j'ai cherché un modèle 3D sur Internet correspondant à celui de la pince envoyée par Pascal Masson. Avec l'aide d'un spécialiste de la "Fabrique" de Polytech, on a pu l'imprimer par imprimante 3D. La durée de l'impression étant longue, je mettrai dans le prochain rapport le rendu final de la pince.

Durant le temps restant j'ai appris à utiliser le servomoteur qui sera dans la pince. Je sais à présent faire tourner le servomoteur pour un angle allant de 0 à 180°. Il ne me reste plus qu' à assembler la pince pour trouver les valeurs d'angles qui seront utilisées pour s'ouvrir et se fermer.
La pince en action sera montrée dans le prochain rapport.



=> exemple de montage simple du servomoteur avec un programme qui fait tourner l'aiguille de 0 à 180° puis de 180° à 0 degré.

L'objectif de cette séance est donc atteint car avant la prochaine séance, sauf problème encore inconnu, je saurai piloter la pince pour une ouverture et une fermeture. Le planning est pour le moment respecté.