

**Rapport séance 2 du 06/01/2023 :**

- Objectif : finition de la pince(1) et réalisation du système de traction/poulie(2)

1) J'ai nettoyé les pièces obtenues par imprimante 3D puis j'ai assemblé la pince. J'ai réalisé une vidéo sur la pince en action avec différentes informations en plus.

Lien de la vidéo : <https://youtu.be/WN1cgHY3zSI>

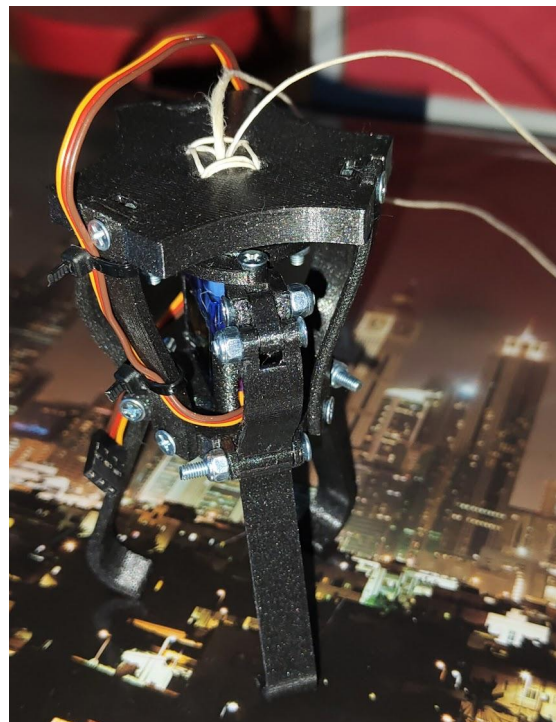
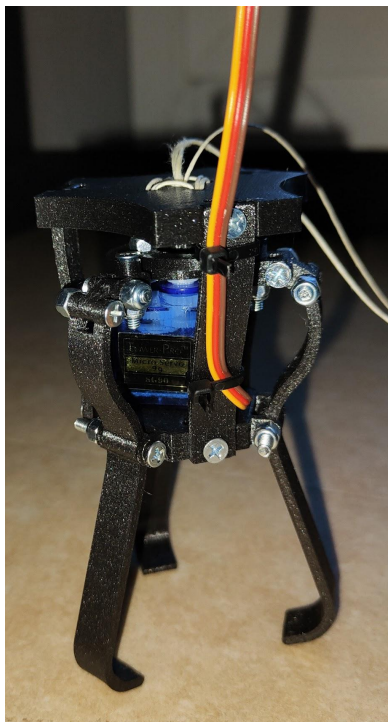
La partie sur la pince étant finie, je réaliserai le programme final d'action de la pince après l'avoir reliée avec le système de traction/poulie et s'avoir qu'est-ce que la pince va attraper pour adapter au mieux le programme.

2) La pince ne pouvant être suspendue par un fil pour le système de traction/poulie, j'ai cherché un support à la pince puis je l'ai imprimé en 3D. J'ai fixé ce support à la pince en modifiant le sens de plusieurs fils (sinon le support "frotte" contre les vis).

Enfin j'ai ajouté un fil à ce support pour suspendre la pince. Fil qui est relié au moteur testé par Adam Bottero. Cependant il me manque un fil male-femelle pour faire fonctionner le moteur et donc je présenterai l'ensemble en action lors du prochain rapport.

J'ai aussi fixé les fils du servo-moteur au support avec des serflex pour éviter un problème lors de l'ouverture/fermeture de la pince.

Par sécurité j'ai mis deux fils pour la suspension de la pince



=> modèle du moteur relié aux deux fils  
pour la suspension de la pince



L'objectif de cette séance est donc atteint car avant la prochaine séance, sauf problème encore inconnu, j'aurai le système de traction opérationnel. Le planning est pour le moment respecté et je suis même en avance car pour la semaine prochaine je dois finaliser le système de traction.