

Rapport de la séance 2

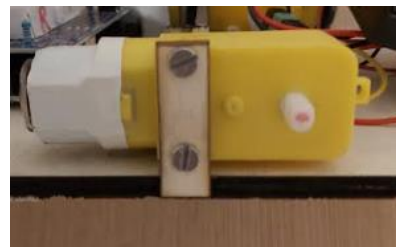
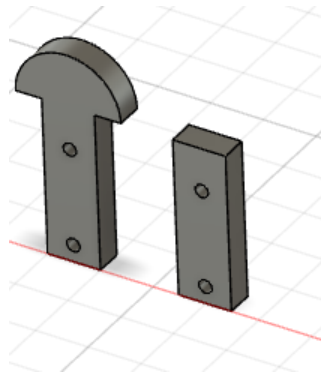
22 novembre 2023

WARTSKI NARANJO Daniel

Robotique

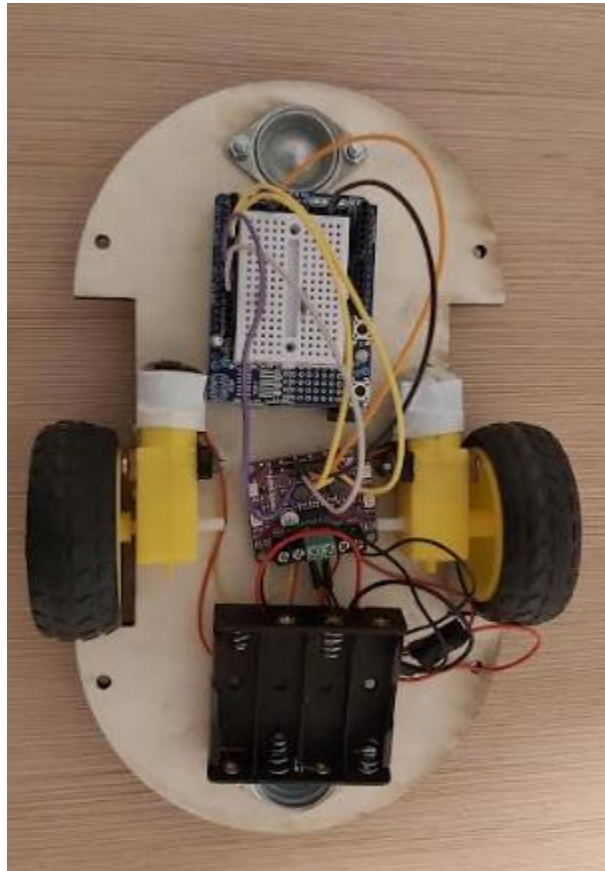
Travail réalisé

Lors de cette séance, j'ai continué à faire le châssis de mon robot serveur. Dans un premier instant, j'ai redit la taille du châssis et j'ai créé deux pièces qui vont aider à soutenir le moteur à la base du châssis. Mais quand j'ai découpé la base du châssis de nouveaux, il n'y avait pas assez d'espace pour que la roue puisse tourner.



Ci-dessus, on peut regarder la base qui ne permettait pas la roue de rentrée et les petites pièces en bois qui a permis de soutenir les moteurs.

Après avoir ajusté une autre fois les distances de la base du châssis, j'ai découpé une autre fois la base du robot et cette fois les distances 'était beaucoup mieux que celle d'avant. Donc les mesures finales de la base de mon robot sont : 260x150 mm. Plus tard, j'ai assemblé finalement la base de mon robot, ayant comme résultat le robot suivant :



Objectifs pour la prochaine séance

- Continuer la modélisation 3D de la partie supérieure du châssis de mon robot.
- Commencer le programme pour que mon robot puisse suivre une ligne noire dans le sol.