

# Rapport de la séance 16

9 avril 2024

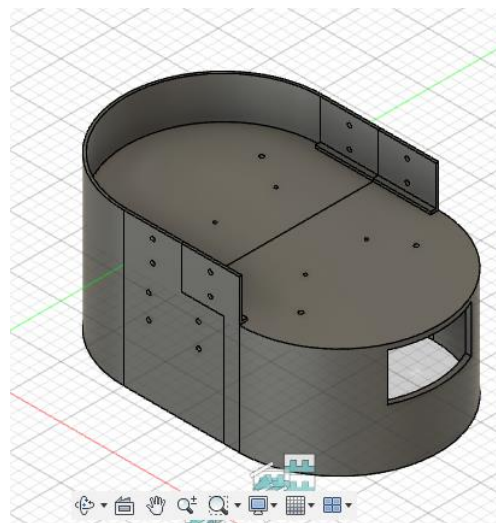
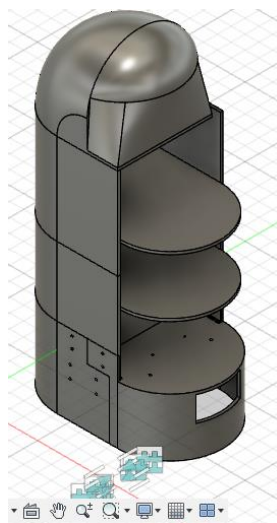
WARTSKI NARANJO Daniel

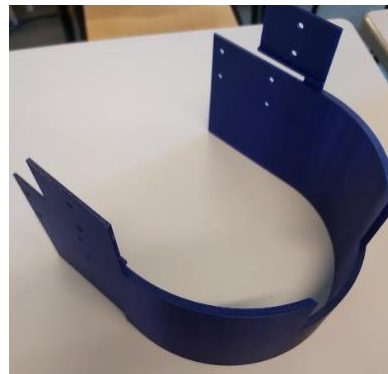
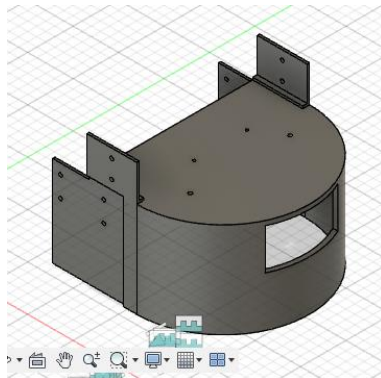
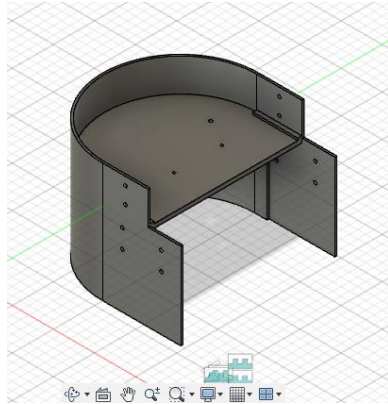
Robotique

## Travail réalisé

Lors de cette séance, j'ai principalement travaillé sur la modélisation 3D de la coque de mon robot. Après avoir achevé le modèle de la coque à l'aide du logiciel Fusion 360, j'ai réalisé que celui-ci était trop grand pour être imprimé en une seule pièce avec l'imprimante 3D disponible. Par conséquent, j'ai décidé de diviser la coque en plusieurs parties afin de pouvoir l'imprimer par sections.

Après avoir conçu les pièces de la base, j'ai lancé l'impression des deux premières sections. Parallèlement, j'ai utilisé la découpe laser pour découper la partie supérieure de la base de la coque. Les images ci-jointes illustrent le modèle 3D de mon robot, ainsi que les pièces imprimées et celle fabriquée grâce à la découpe laser.





## Objectifs pour la prochaine séance

- Poursuivre la mise en place du programme pour intégrer le correcteur PID.
- Continuer le développement du programme du robot afin qu'il réponde aux exigences spécifiées.
- Finaliser l'impression et l'assemblage des autres parties de la coque du robot.