

Rapport de la séance 1

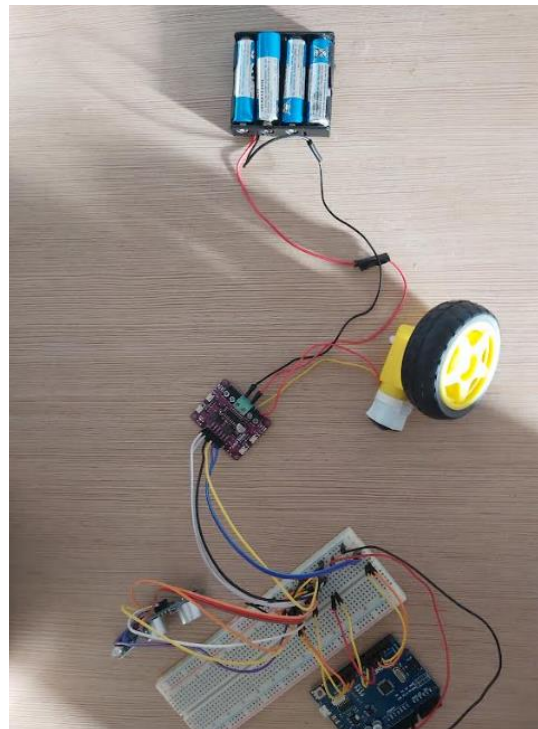
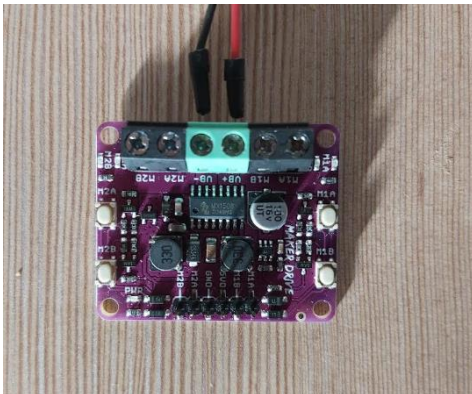
14 novembre 2023

WARTSKI NARANJO Daniel

Robotique

Travail réalisé

Lors de cette première séance, j'ai dû me familiariser avec les composants de mon futur robot serveur. En premier, j'ai dû apprendre à utiliser les moteurs de façon à bien les brancher et savoir comment s'en servir.

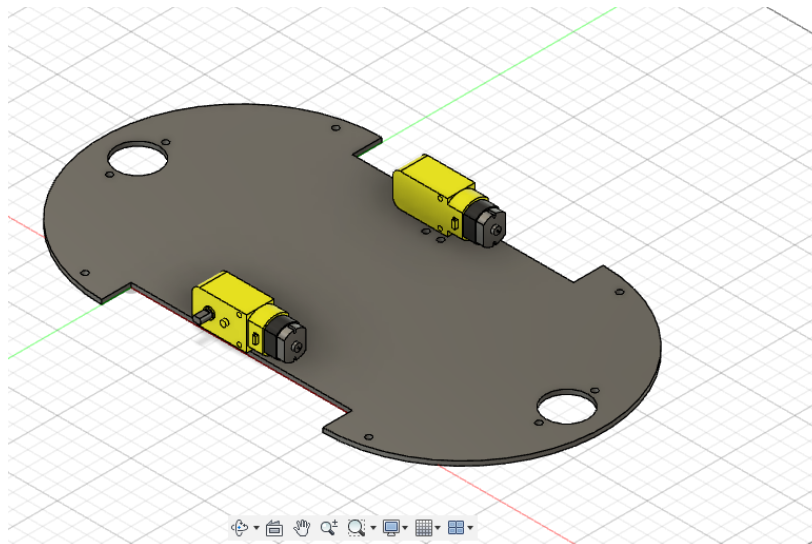


Pour utiliser les moteurs cc j'ai dû utiliser un driver et de télécharger la librairie Cytron Motor Drivers Library.

Dans cette séance, j'ai aussi appris à utiliser les émetteurs et capteurs infrarouge que mon robot va avoir besoin pour identifier les lignes noires dans le sol. Pour pouvoir bien s'en servir de ce composant, j'ai dû mettre un morceau de papier entre le capteur et l'émetteur, comme on peut le voir dans l'image ci-dessous, pour empêcher le capteur de capter les photons émis par l'émetteur qui se trouve juste à côté de lui.



En outre, j'ai commencé la modélisation 3D, à l'aide de fussion 360, du châssis de mon robot afin de pouvoir construire un premier prototype de mon robot.



Finalement, j'ai fait la première partie du châssis en bois à la découpeuse laser, mais j'ai fait une erreur lors de la transformation du fichier en SVG qui m'a fait faire deux trous supplémentaires qui ne me permettront pas de mettre les supports qui sont censés être là.



En plus, réaliser cette première pièce à la découpeuse laser m'a permis de me rendre compte que le châssis était plus grand que nécessaire.

Objectifs pour la prochaine séance

- Continuer la modélisation 3D de mon robot.
- Découper une autre fois le châssis du robot à la découpeuse laser.