Fantozzi

Valentine G3

**RAPPORT SEANCE 6 :**

Après avoir fait plusieurs essais, je me suis rendue compte que le robot marchait correctement certaines fois mais que d’autres fois il buggait. J’ai donc refait tous les branchements et vérifié le code. D’après le professeur, il s’agit d’un problème de microcoupures. Il faudra donc bien scotcher tous les fils lors du montage afin que rien ne bouge et que les liaisons se fassent le mieux possible.

Avec Hajar, on s’est mis d’accord sur l’agencement interne du robot. Il faut réaliser deux étages pour positionner le matériel électronique à l’intérieur du robot (carte arduino, boitier d’alimentation ). Ces étages ont la forme d’un cercle contenant un grand trou permettant de faire passer les différents fils et 3 petits trous prévus pour l’emplacement des vis. J’ai dessiné sur le logiciel Inkscape ces pièces. Elles seront en bois, il faudra ensuite les découper au laser et les fixer à l’aide de 3 entretoises avec des vis de 3mm. Le châssis du robot va être refait en bois pour pouvoir justement fixer les entretoises. J’ai donc également dessiné cette pièce sur Inkscape.

Pour le montage de notre robot, il nous manquait certaines pièces pour relier les bras au corps du robot Hajar les a donc imprimées en 3D et je les ai ensuite assemblées et vérifiées si elles s’emboitaient bien.