

WAGNER

Jade

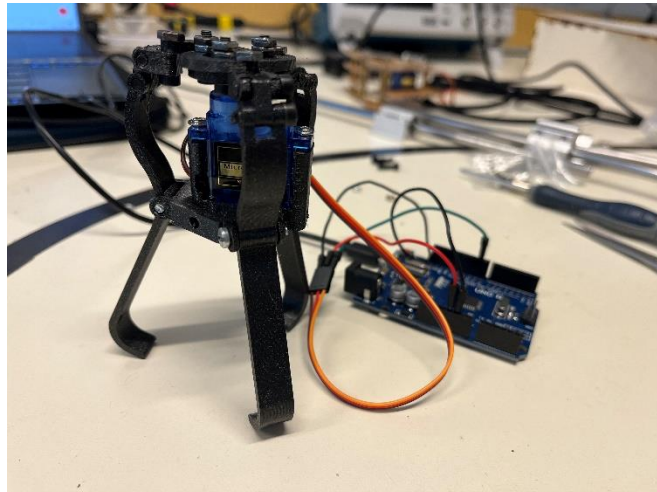
G2

Rapport de la séance numéro 4 du 18 janvier 2023

- Montage de la pince

J'ai pu terminer le montage de notre pince à trois doigts car les deux pièces manquantes étaient imprimées. J'ai donc assemblé les deux doigts au reste de la pince que j'avais déjà monté lors de la dernière séance. J'ai cependant remarqué que j'avais fait une erreur, j'ai donc perdu un peu de temps car j'ai dû démonter puis remonter la pince à cause d'un élément que j'avais mal fixé, ce qui freinait le mouvement général de la pince.

On peut voir le résultat sur la photo ci-dessous.



J'ai ensuite réutilisé le code que j'avais créé lors de la première séance pour la pince à deux doigts qui nous avait été fournie. Comme c'était le même servomoteur, le code marche également sur la nouvelle pince à trois doigts. J'ai filmé le résultat final de la pince en mouvement, vous pouvez retrouver la vidéo dans mon dossier de rapport de séances sur ce github. (vidéo : « Pince à trois doigts »)

- Découpe et perçage des fixations pour les barres métalliques

Puis, je me suis intéressé aux fixations qui allaient nous permettre de maintenir les barres métalliques dans le haut de notre boîte. Pour cela, j'ai discuté avec mes professeurs qui m'ont conseillé de couper un tasseau de bois puis de le percer afin d'y insérer les extrémités des barres.

Ainsi, à l'aide de Monsieur Peter, nous avons pu découper des morceaux de bois de 4cm par 4cm. Nous avons choisi cette taille car la boîte fait 8cm de hauteur et nous voulions garder de la marge pour d'autres éléments si besoin.

Puis, nous avons percé les quatre morceaux de bois découpés d'un trou de 8mm de diamètre, ce qui correspond exactement au diamètre de nos barres. Voici les différentes étapes ainsi que le résultat final des quatre supports en bois percés :



Découpe des morceaux de
bois



Perçage des morceaux de
bois



Résultat
