

Rapport séance 3

Gwendolyne Bouchard

Pendant la séance

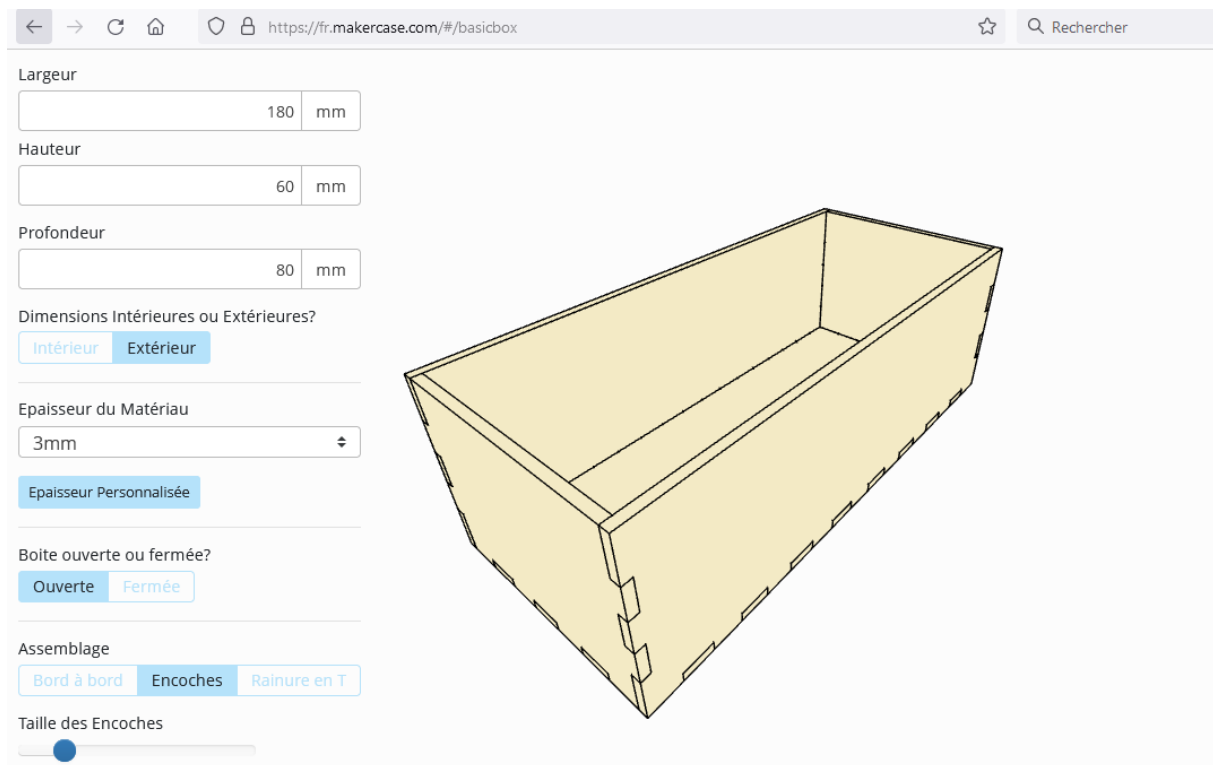
- Réflexion sur la manière de faire notre boîte

Nous avons réfléchi aux faites qu'il fallait faire au moins 2 boîtes, une pour le haut de notre machine (là où il y aura les moteurs etc. qui font bouger la pince) et l'autre pour le bas (là où on fera tomber les peluches et aussi là où on contrôlera la pince avec le joystick)

En réfléchissant on s'est rendu compte que nous devrions faire 2 boîtes pour la partie du bas.

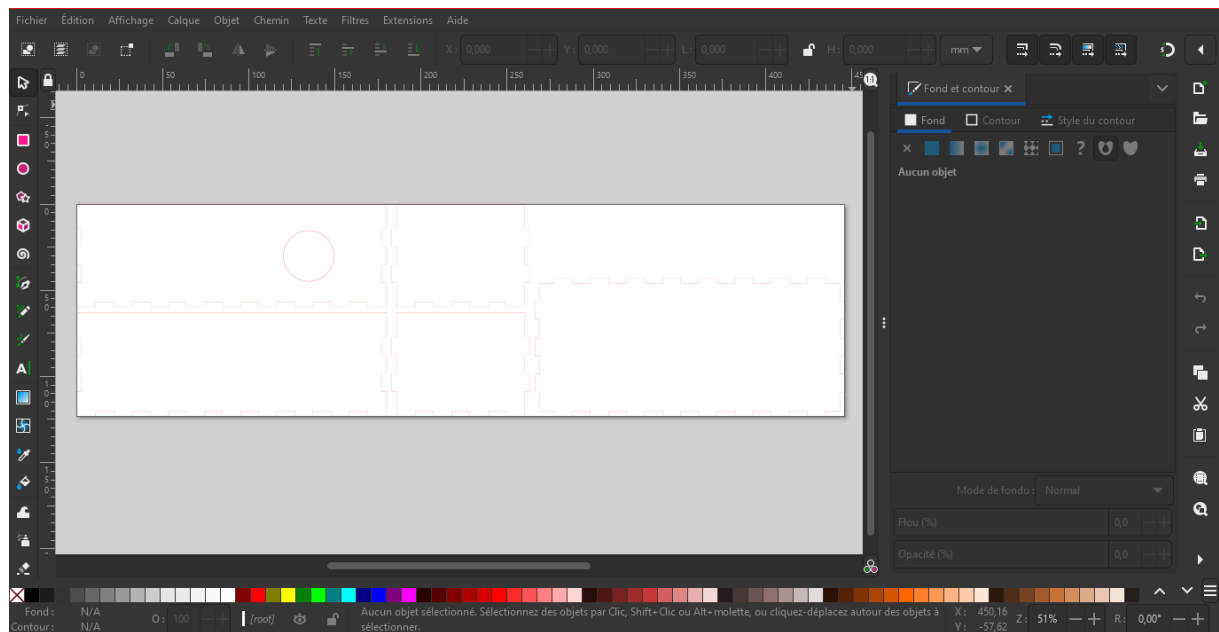
- Base de la boîte avec MakerCase

J'ai créé 3 modèles de boîtes 2 qui font 29cmx29cm et 8cm de hauteur. Et une boîte 18cmx6cm et 8cm de hauteur, image ci-dessous.



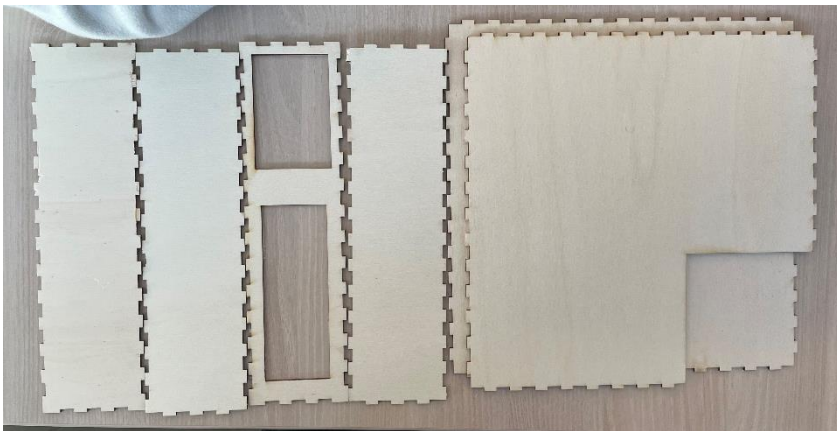
- Manipulation avec inkscape

J'ai appris à utiliser inkscape pour pouvoir faire des découpes laser pour enlever un carré de 11x11cm pour faire le trou où les peluches vont tomber, j'ai aussi fait un cercle vide dans la petite boîte pour mettre le joystick (image ci-dessous), ainsi qu'un carré pour récupérer les peluches sur la face avant et un trou pour faire passer les câbles qui viendront du joystick.



- Découpe laser

J'ai découpé la grande partie de la boîte du bas boîte à l'aide d'un élève de Robotique qui m'a expliqué le fonctionnement de la machine



Après la séance je suis revenu au FabLab

- Découpe laser

J'ai fini de découper les 2 autres boîtes de moi-même. La première fois que je l'ai fait seule j'ai commis une petite erreur, j'ai oublié de changer le type de bois, donc ma planche n'était pas du tout coupée. J'ai donc refait une découpe sur la même planche au même endroit, cette fois avec le bon type de bois, cela s'est bien passé.



- Collage des boîtes

J'ai collé les différentes faces ensemble pour avoir notre structure, je n'ai pas collé certaines parties comme la face de tout en haut ou le fond où il y aura les joués pour que ça soit plus simple pour nous de faire tous nos tests et notre câblage.

