

Rapport de séance 14/12/23

Yang Benjamin

9h45-10h30 :

Redéfinir les bases du projet :

- Quelle forme aura le bateau afin d'optimiser la collecte des déchets ?
- Quel matériau utiliser ?
- Où fixer l'électronique
- Comment ramasser les déchets présents dans les coins ?

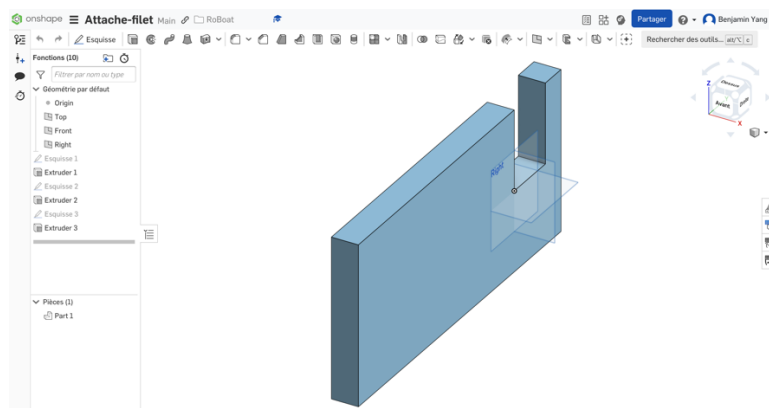
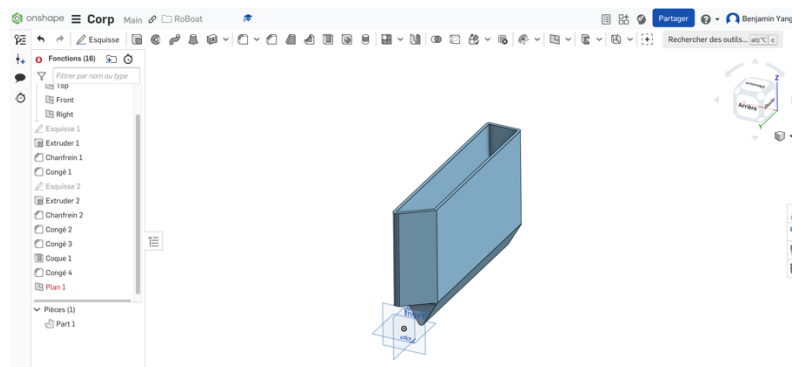
10h30-11h15 :

Recherche d'exemples sur Internet et solutions :

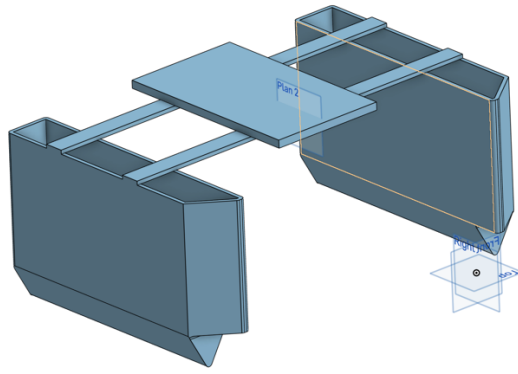
- Le bateau n'utilisera finalement pas des bras articulés mais se collera plutôt aux rebords
- Nous utiliserons une coque en 3D en plastique
- L'électronique se disposera sur une plateforme au-dessus des deux coques
- Lors de la rencontre entre le bateau et le coin, des roulettes fixées en haut permettront d'être au plus près du coin et donc de ramasser les déchets collés.

11h15-12h10 :

Reprise du logiciel OnShape et design de la coque du bateau :



- Découverte du FabLab pour adapter les dimensions du projet aux dimensions possibles d'impression.
- Visualisation du corps principal du robot (modélisation) :



Conclusion : Mise en place concrète des bases du projet, et modélisation 3D des pièces de bases. Calcul des dimensions pratiques pour l'utilisation du robot.