

10/02/23

Compte rendu séance #6

Projet RACAI Z-34

Tâches accomplies :

- Ponçage des dernières pièces
- R&D du support pour le bras robot
- Assemblage complet du bras robot
- Montage du nouveau bloc d'alimentation
- codage du programme de test du biceps
- Test du biceps

Temps de travail : 5 heures

PRCS : problème rencontré au cours de la séance

Nous avons commencé la séance en finissant le ponçage des pièces en plastique.

Nous avons continué en réfléchissant au support pour le bras robotique en prenant en compte le moment fléchissant, c'est-à-dire le poids exercé au bout du bras quand ce dernier sera à l'horizontal. Nous avons donc choisi, sur les conseils de Xavier, une barre en acier sur laquelle étaient fixés deux supports. Nous avons commencé à poncer la pièce pour enlever la rouille.

Nous avons imprimé plusieurs nouvelles entretoises et avons fini l'assemblage du biceps avec l'avant bras.

J'ai collé les vis sans fin avec les poulies fournies avec les HS-805BB+ et me suis servi des vis fournies pour renforcer les montages.

PRCS1 : On se rendra compte par la suite que les vis ne tiennent pas sur les servomoteurs, car nous n'avons pas vissé la vis sur le servomoteur. Il faudra donc décoller la vis pour la visser et ensuite la recoller avec la poulie.

Après avoir fini l'assemblage du bras robotique, je me suis attelé à l'assemblage de notre nouveau bloc d'alimentation pour pouvoir alimenter les HS805BB+ avec suffisamment de courant.

J'ai codé quelques lignes pour tester les deux premiers moteurs du biceps et du coude.

PRCS2 : Lors du test du bras, en fin de séance, nous avons remarqué que le bras ne se pliait pas et ne tournait pas suffisamment. Nous avons alors réalisé l'intérêt d'extraire et de déporter les potentiomètres intégrés dans les HS805BB+.

Il faudra également réaliser des nappes de câbles. une ligne d'alimentation et une ligne data

