

04/03/23

Compte rendu séance #8

Projet RACAI Z-34

Tâches accomplies :

- Redéfinition du projet et des objectifs
- Construction assemblage et programmation d'un bouton
- Démontage d'un nouveau HS805BB+
- assemblage et test de la dernière partie de l'épaule

Temps de travail : 5 heures

PRCS : problème rencontré au cours de la séance

Face au manque de temps, le contrôle du bras robot par le logiciel computer vision est mis en attente pour donner la priorité au montage et au fonctionnement seul du bras. Ce dernier n'étant toujours pas opérationnel.

J'ai commencé par découper un support en bois (à la découpeuse laser) pour un bouton d'action positionné sur le support du bras. Je l'ai ensuite soudé et programmé. Grâce au mode `"INPUT_PULLUP"` j'ai pu simplifier le montage.

J'ai ensuite codé une animation minimaliste grâce à la fonction `"millis"` et ai intégré le code dans le programme précédent.

J'ai poursuivi en démontant un autre HS805BB+ pour la dernière partie de l'épaule.

PRCS ! : Un, voir deux des moteurs qui ont été démontés ne fonctionnent pas bien.

En approfondissant nos recherches, nous avons pris connaissance d'une note avertissant de ne pas dessouder les soudures d'usine au quel cas le moteur pourrait ne plus fonctionner correctement.

Nous allons donc tâcher de refaire les soudures au mieux sans quoi le bras ne pourra être fonctionnel.

La dernière partie de l'épaule a été assemblée avec succès et est fonctionnelle.

PRCS2: La pression du cache peut représenter une source de friction et donc de blocage. nous allons donc la poncer et moins serrer les vis.

Travail restant :

- Réimprimer le support du bras qui n'est pas adapté.
- Faire fonctionner toutes les articulations du bras
- Finir le code du bras
- Travailler sur l'intelligence artificielle
- Réimprimer les coques de finition du bras