

Séance 5 :

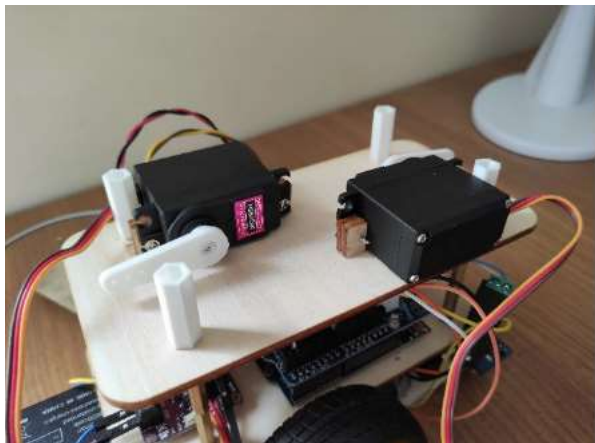
Objectifs de séance :

- Changer les servomoteurs
- Créer les supports pour les colis

Après de rapides essais, j'ai pu constater que les servomoteurs que nous avions sélectionnés étaient trop faibles pour pouvoir surélever la plateforme. Il s'agissait d'un problème mineur mais nécessaire à résoudre.

Après des recherches, et des conseils venant d'un camarade, sur la force nécessaire aux servomoteurs pour pouvoir élever la dernière plateforme, les servomoteurs MG996 semblaient être bien plus puissants que nécessaire. Ces servomoteurs ont besoin d'une alimentation 7V, ce qui est parfait puisque cela concorde déjà avec nos précédentes nécessités.

En effet, qui peut le plus, peut le moins, et par conséquent, il serait possible pour notre robot de transporter une plus grande variété de colis puisque plus de poids accepté.



Cependant, une fois les servomoteurs reçus, il n'y avait pas d'embout de forme utilisable pour surélever la plateforme (cercle, étoile, etc.). J'ai néanmoins pu facilement trouver sur internet des fichiers 3D d'embouts utilisables. Et après mesure, l'impression a la dimension parfaite pour s'intégrer avec le servomoteur.

Également, les servomoteurs étant plus épais, j'ai dû réimprimer les entretoises blanches qui servent de guidage pour l'élévation (visible juste à côté d'un servomoteur).

Ensuite, en utilisant Inkscape et la découpeuse laser, j'ai réalisé des supports en bois pour déposer les colis. Avec deux supports, on obtient une étagère.

