

## Séance 6 :

Objectif de séance :

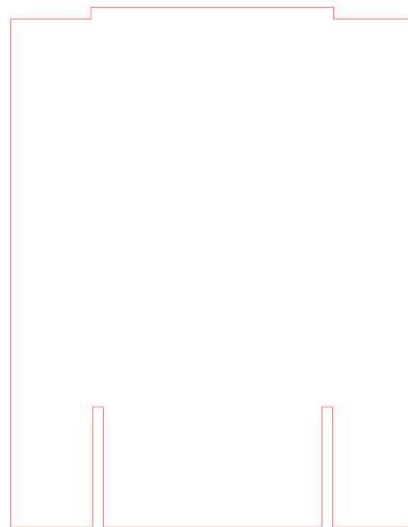
- Modifier les supports pour les colis

Suite à l'entretien avec nos enseignants, nous avons remarqué quelques défauts à améliorer. Nous avons donc modifié ce que nous avions prévu de faire pendant la séance pour rectifier ce que nous avions déjà fait, car il est inutile de construire notre projet sur des bases instables.

Ainsi, il est essentiel pour nous d'améliorer la stabilité des déplacements de notre robot, qui en outre a dû être relancé à 3 reprises lors de la démonstration pour fonctionner correctement. Or, nous ne pouvons pas nous permettre d'avoir une imprécision aussi grande.

L'amélioration de l'imprécision est réalisée par mon binôme, les détails sont dans son rapport numéroté à cette même séance.

Cependant, l'imprécision peut être compensée ailleurs. En effet, en revoyant légèrement la structure des étagères il est possible de se dégager plus de marge pour déposer les colis, notamment en supprimant l'excroissance se trouvant en haut de chaque pied de demi étagère.



A l'heure actuelle, seule la partie hachurée en rouge est utilisée. L'excroissance aurait permis de bloquer la palette complète, mais la précision requise est intenable. Donc, il est préférable d'agrandir la zone de réception.

Par conséquent, en utilisant Inkscape, j'ai modifié les supports en bois sur lesquels le robot déposera les colis.

Au passage, j'ai à nouveau diminué la distance entre les deux fentes au pied de la demi-étagère.

Par manque de temps, je n'ai pas pu lancer la découpe pour vérifier si cette version de la demi-étagère était celle finale.

Objectifs de la prochaine séance :

- Améliorer la précision des déplacements du robot, dans la partie code
- Trouver des solutions avec de nouveaux capteurs pour améliorer encore plus la précision