

Rapport 8 Séance n°10 Escalitech – 8 février 2024

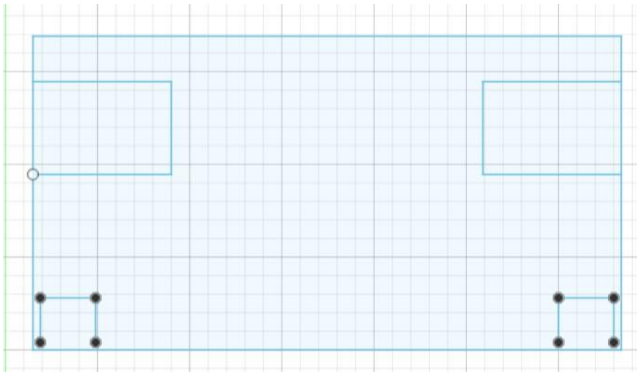
GUZZI Rémi

La première chose que j'ai faite est de régler un problème qu'avait le châssis sur sa face du dessous :



Les blocs du moteurs étaient trop grand par rapports à leurs emplacements

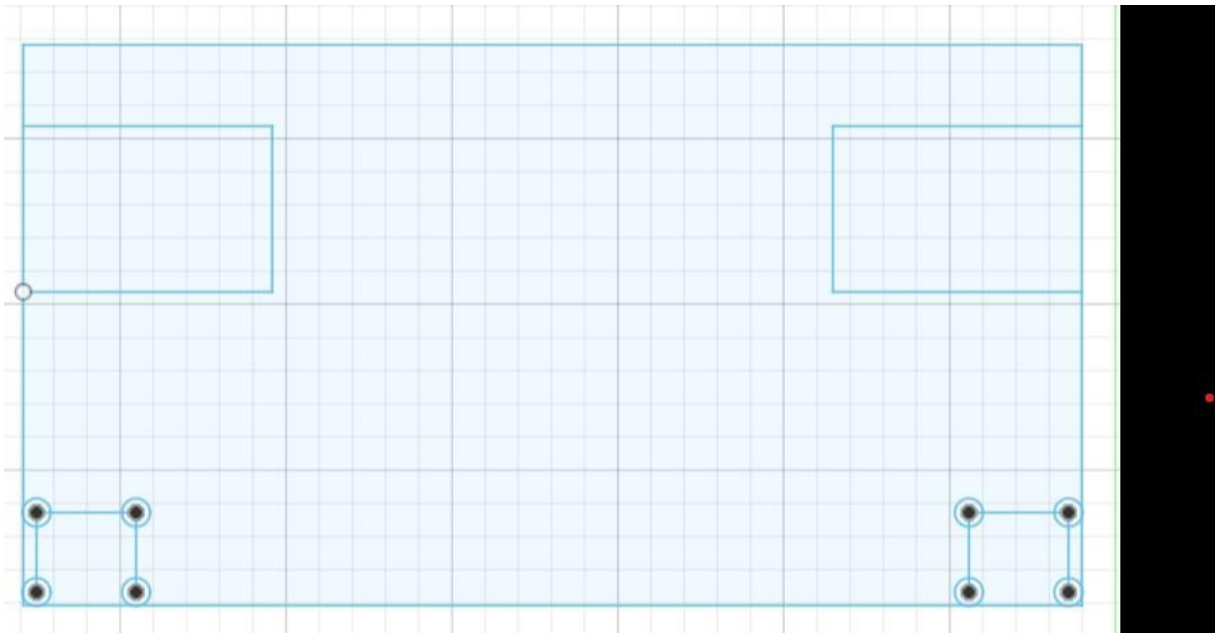
Donc j'ai rapidement modifié ça :



Et ai redécoupé cette pièce, qui n'a donc plus ce problème :



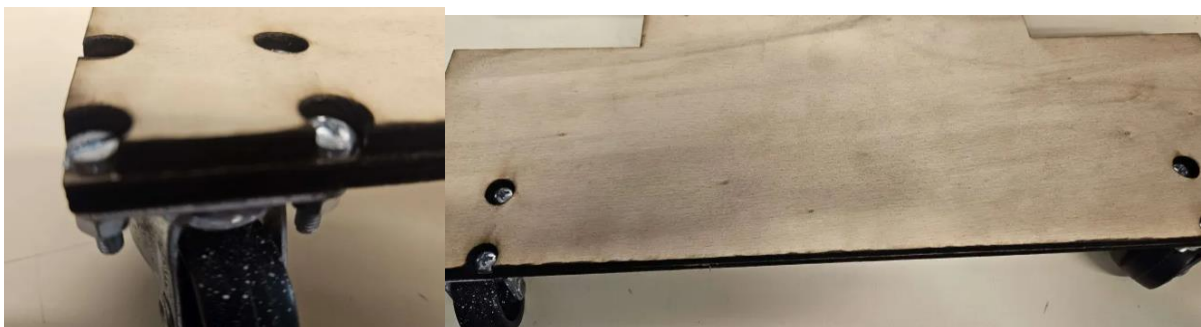
J'ai en même temps fait la partie collée à cette pièce :



Avec simplement des trous plus gros :



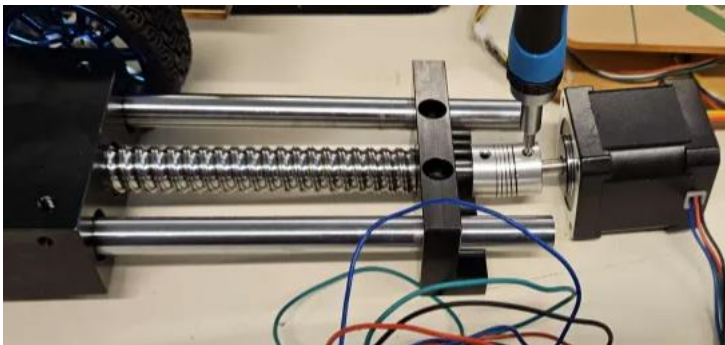
Puis j'ai collé les deux pièces et réattaché les roues passives :



Ensuite j'ai du recollé les petits carrés, j'en avais fait trop la dernière fois donc pas besoin d'en réimprimer :



Après j'ai voulu tester la résistance de la vis à billes avec le step motor que j'utilise



J'en ai donc conclu un compromis entre vitesse et puissance, d'un delay de 4 ms pour le code de la vis verticale :

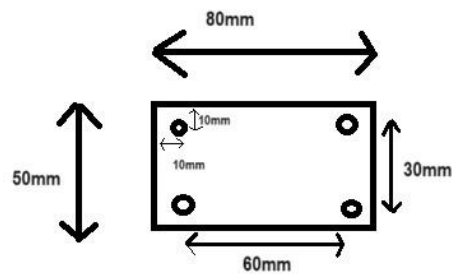
```
void loop() {  
  digitalWrite(Dir, LOW);  
  for(int x=0; x<3000; x++){  
    digitalWrite(Pas, HIGH);  
    delayMicroseconds(500);  
    digitalWrite(Pas, LOW);  
    delay(4);  
  }  
}
```

Pour l'horizontale, je pourrai baisser le delay car la résistance latérale est assez importante grâce aux guides cylindriques :

Celui de gauche sera vertical, son diamètre est plus grand, il a plus de puissance, celui de droite sera l'horizontal



Ensuite j'ai pris les mesures de ce bloc :



Je voulais l'enlever à la base, mais je vais finalement l'utiliser

Avec les mesures je vais pouvoir faire un coupleur, donc j'ai passé le reste de la séance à le modéliser

