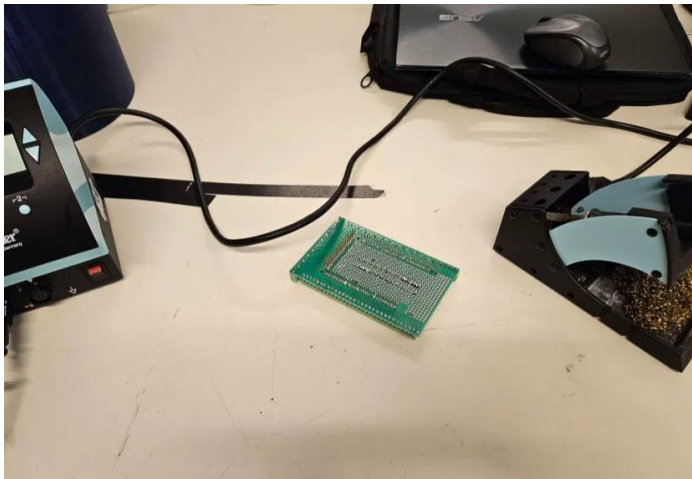


RAPPORT 18 SEANCE 20 08/05/2024

ESCALITECH GUZZI Rémi

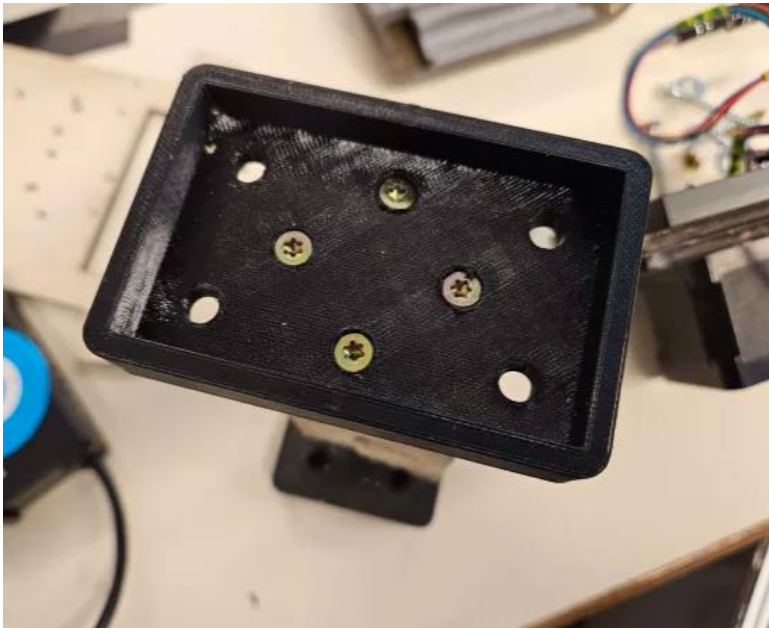
J'ai d'abord fais la soudure que j'avais commencé la dernière fois sur le support de la carte arduino mega, où j'avais déjà fait la moitié



Ensuite il fallait que je résolve le problème du support en bois qui fait la liaison entre les deux actionneurs à vis à billes



Les vis étant mis seules, le poids commençait à les faire s'écraser dans le petg, et donc je faire pencher le robot, donc j'ai rajouté des rondelles à chaque vis



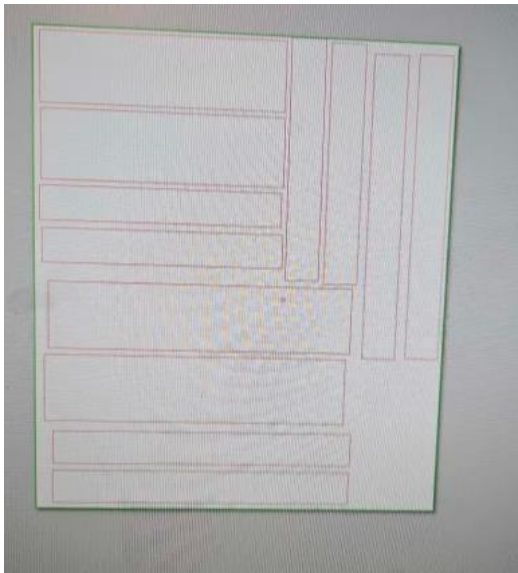
Un autre problème et la planche de liason entre les deux supports latéraux qui étaient mal positionnées



J'ai donc refais des trous sur la planche pour qu'elle puisse être mieux placées en la liaison des deux supports latéraux :



Ensuite je suis allé faire les frites de maintien au sol des supports latéraux :



Que j'ai découpé au laser en contre plaqué



Puis collées ensemble pour faire des frites d'1cm d'épaisseur parce qu'il n'y avait pas de contre plaqué d'1cm



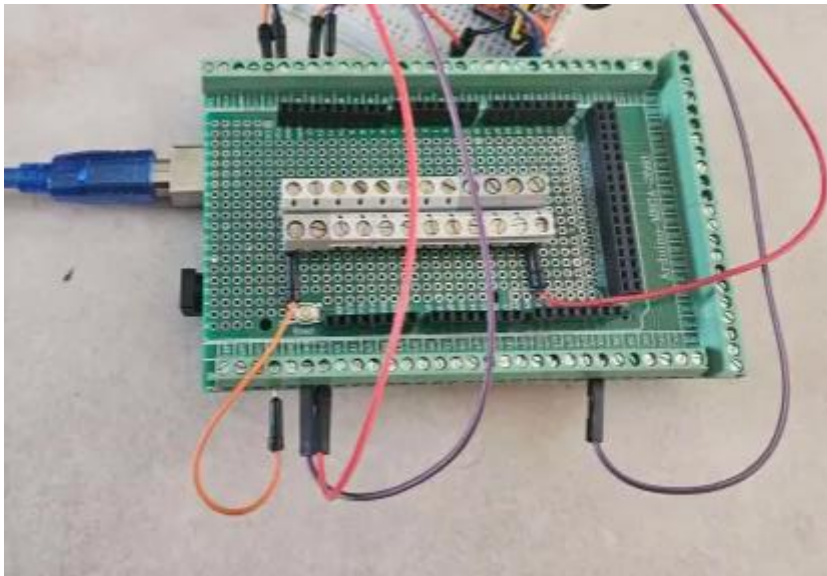
Et enfin je les ai collées aux supports latéraux :



Voilà à quoi ressemble le robot à la fin de la séance



J'ai commencé à faire les premiers branchements sur le support de la carte arduino mega :



Pour la suite il faudra que je finisse ces branchements, que j'attache la carte arduino au robot, également la carte jetson nano et sa caméra, que je pense mettre sur un servomoteur potentiellement