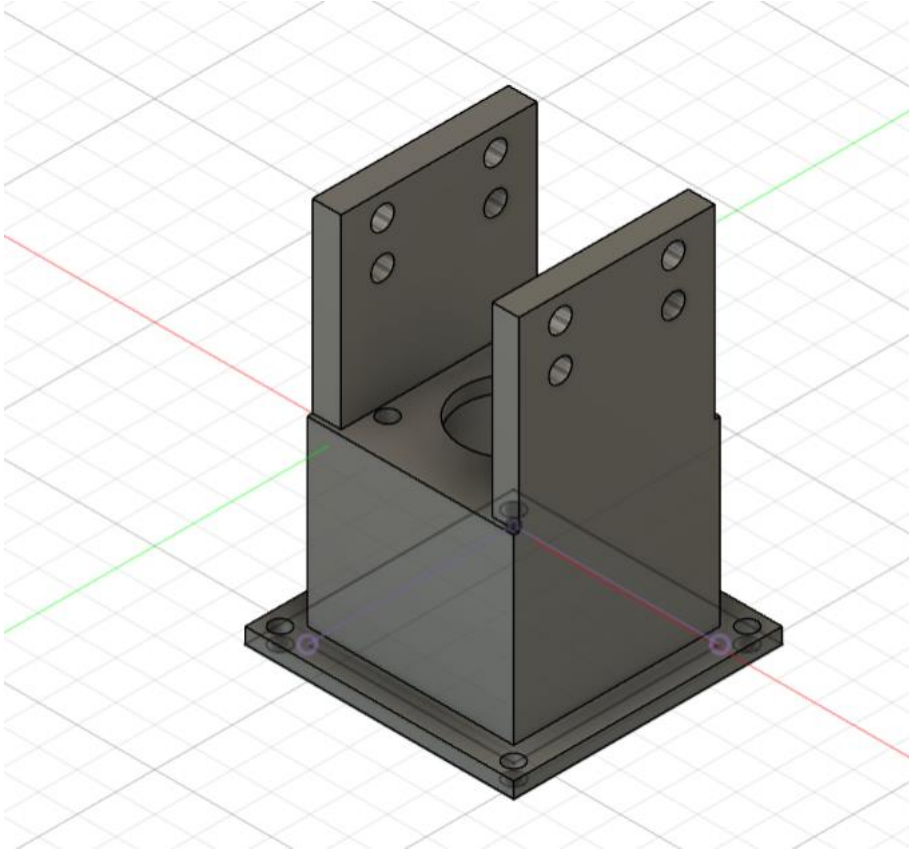


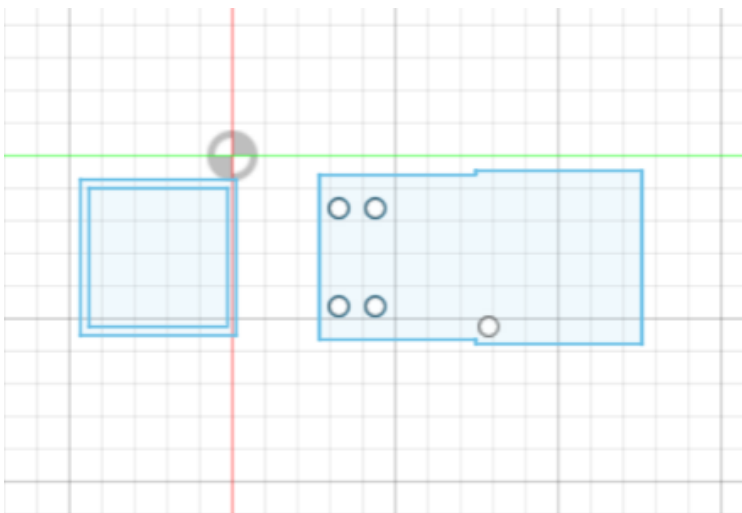
RAPPORT 11 - SEANCE 3 - 5/03/2024 - ESCALITECH

GUZZI Rémi

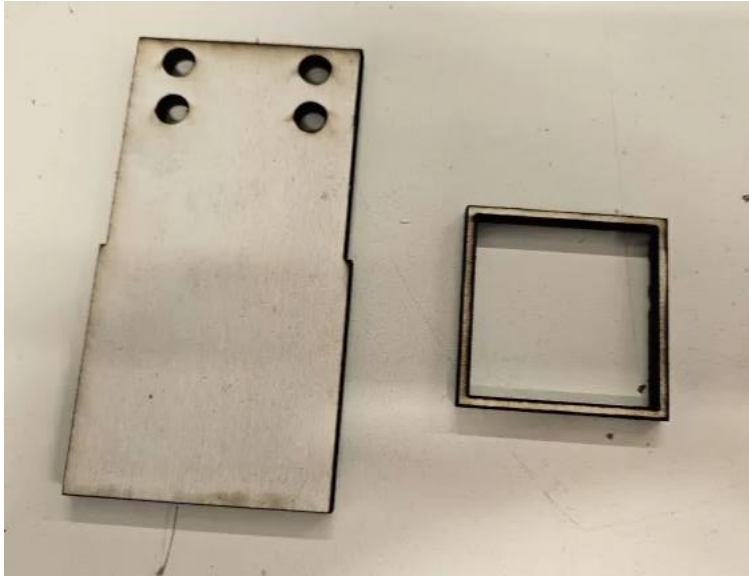
Tout d'abord, j'ai terminé la modélisation de la pièce qui maintient le moteur pas à pas, sur fusion 360 :



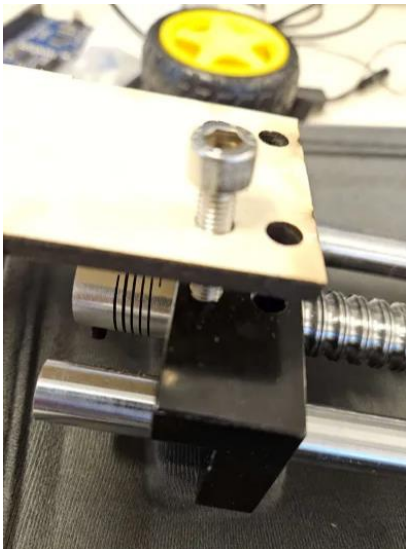
Avant de commencer l'impression j'ai fait des tests de tailles pour voir si les dimensions sont bonnes...



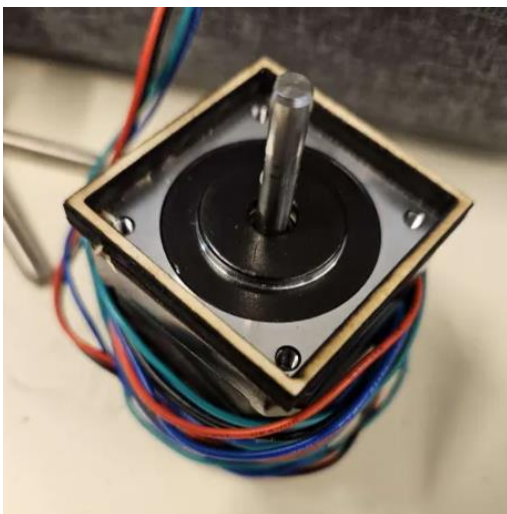
...donc j'ai découpé au laser deux faces de la pièce :



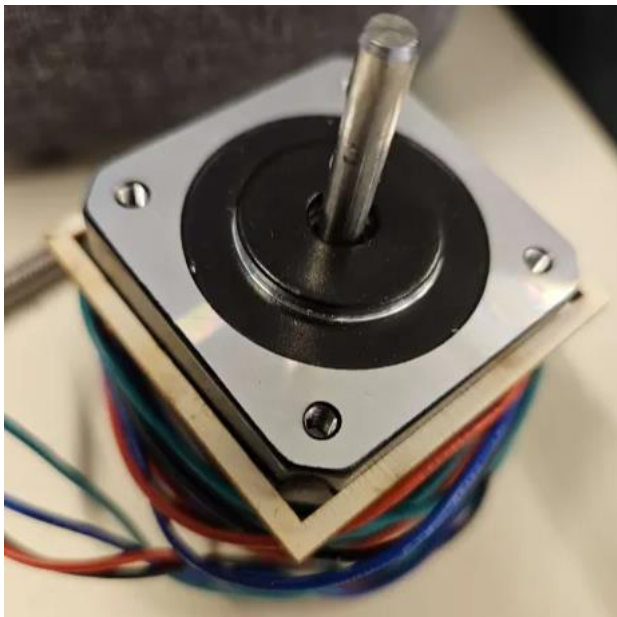
la rectangulaire semblait avoir les bonnes dimensions :



Mais la carré avait du mal à passer :

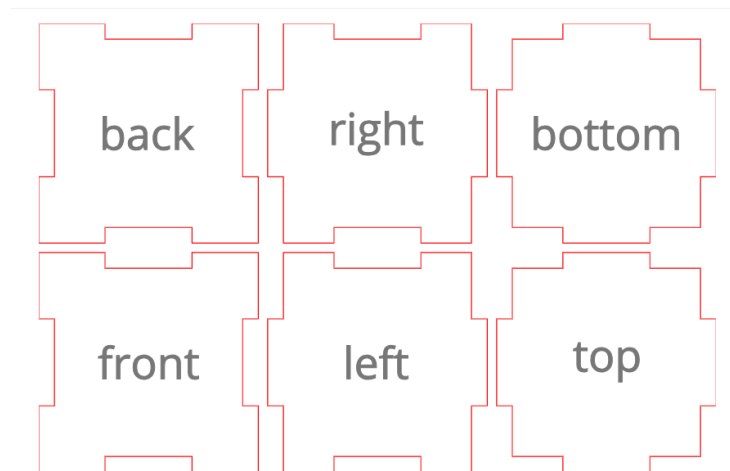


Donc j'ai redimensionné et redécoupé, puis c'était bon :

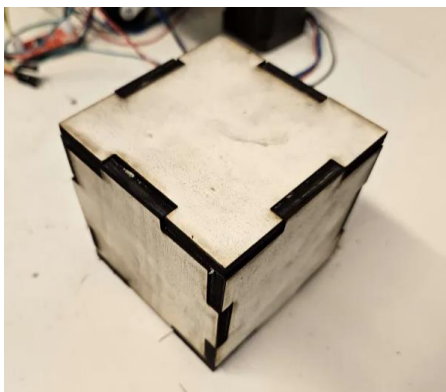


Donc j'ai lancé l'impression

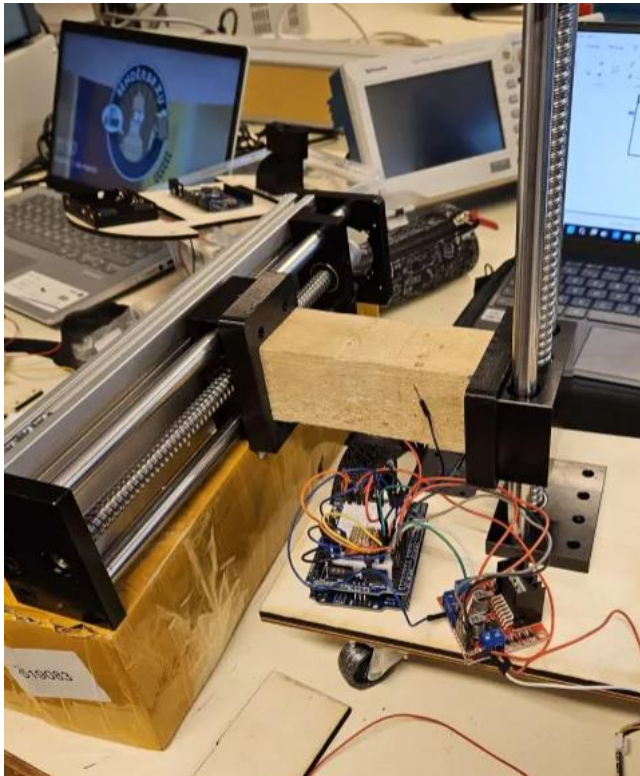
En attendant j'ai utilisé le site MakerCase pour refaire la boîte du dessous du moteur, qui était trop petites :



Puis je l'ai découpé au laser :



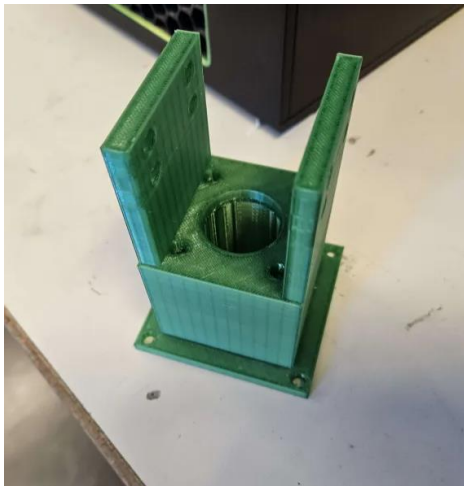
J'ai ensuite pris les dimensions en hauteur et largeur des supports latéraux du robot, en positionnant les actionneurs de manière à les calculer



J'ai noté les dimensions en mm sur paint pour m'en souvenir (dessin pas proportionné) :



Ensuite j'ai récupérer la pièce qui était en impression :



Puis j'ai testé en mettant le moteur step dans la partie basse, et en vissant à la vis en partie haute :

