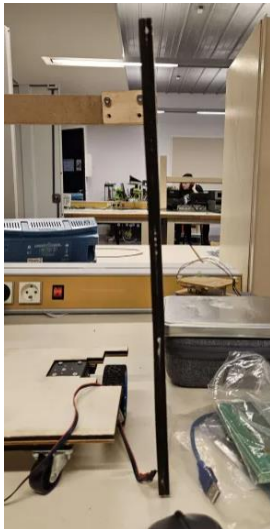


RAPPORT 16 SEANCE 18 09/04/2024

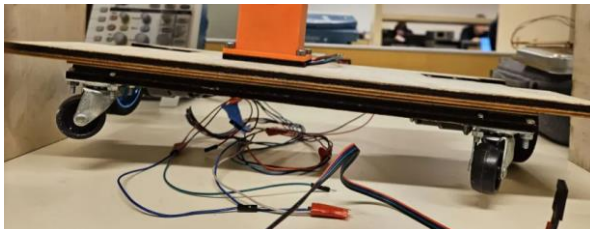
ESCALITECH GUZZI Rémi

Le but de cette séance était de régler les problèmes d'alignement,

Le premier est celui du support latéral droit qui penche vers l'intérieur :



L'autre est celui du châssis qui penche sur la droite :



Pour la stabilité j'ai donc décidé de rajouter une pièce de liaison supplémentaire entre les deux supports latéraux car il n'y en a qu'un seul pour l'instant :



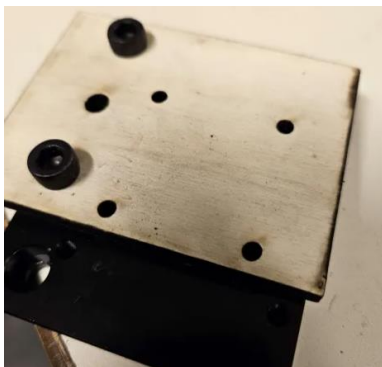
J'ai donc pris les mesures des trous à mettre dans cette pièce



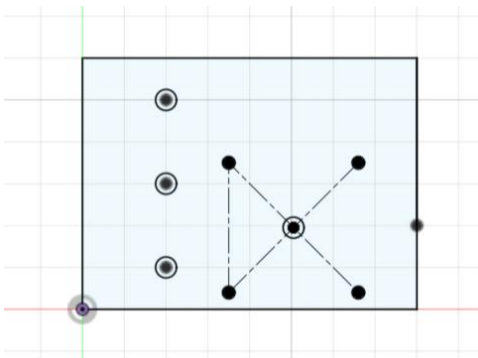
Pour vérifier j'ai fait un découpage test :



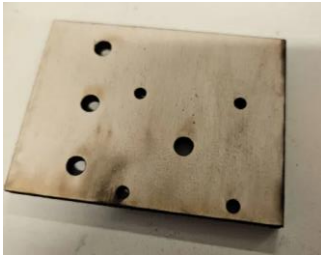
Il y avait un millimètre d'erreur sur les trous de 3mm :



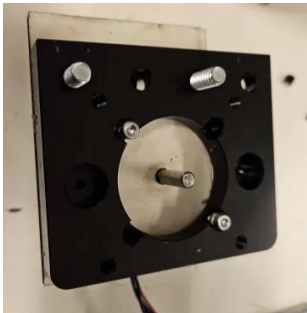
Donc j'ai redimensionné



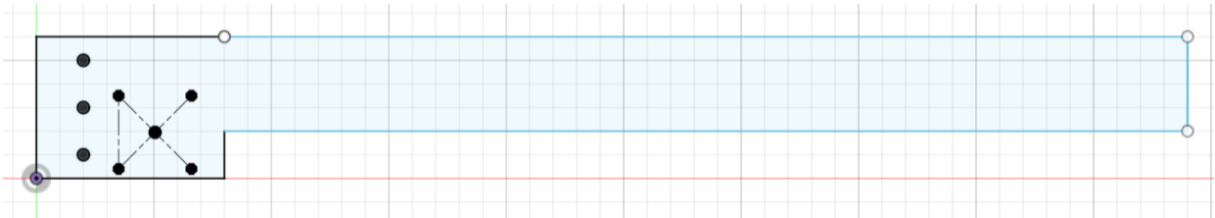
Puis redécoupé :



Cette fois-ci c'était bon, les trous étaient bien alignés



Donc j'ai fait la version finale...



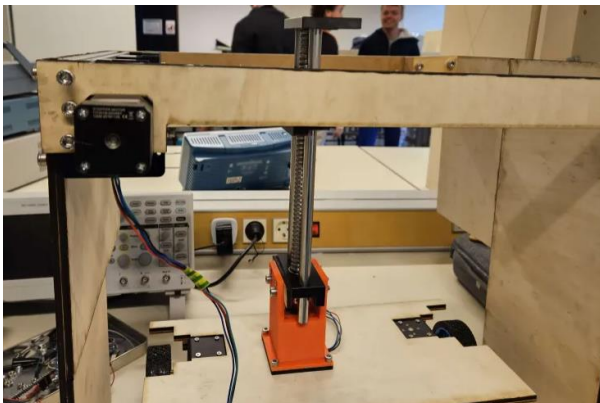
...que j'ai découpée :



J'ai ensuite collé le tout :



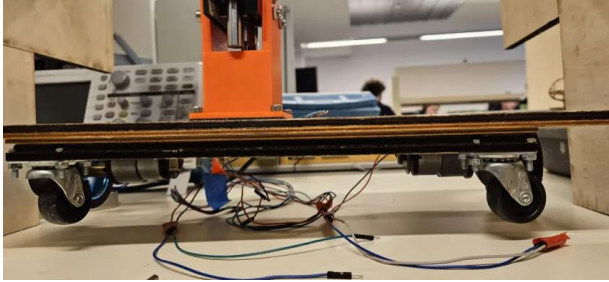
Puis j'ai vissé au robot :



Pour le problème du châssis penché j'ai essayé en inversant la pièce de liaisons des actionneurs :



Le châssis continuait à pencher mais un peu moins :



Ensuite j'ai récupéré les boutons :



Je vais les placer de part et d'autre du robot à l'avant et rajouter dans le code leur utilisation :

Faire arrêter la roue du côté pressé pour que le robot s'arrête complètement lorsqu'il est droit au bout de la marche

J'ai aussi récupéré une carte Arduino Mega à la fin du cours, je ferai donc la transition de la carte Uno à celle-là quand j'aurai fait les soudures