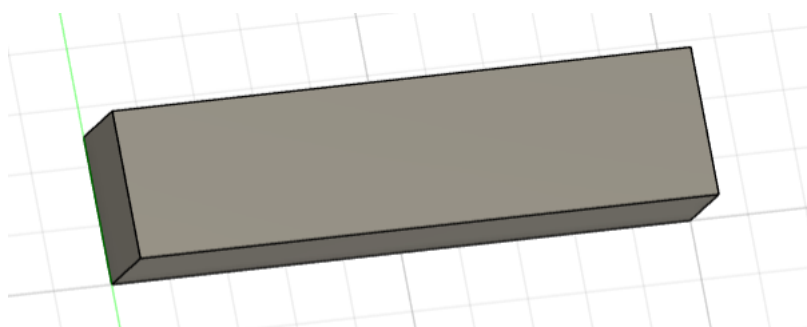


RAPPORT SEANCE PROJET ESCALITECH 08/12/2023

Cette séance s'est concentrée sur la partie qui roule du robot, les séances précédentes étaient dédiées au mécanisme de montée d'une marche

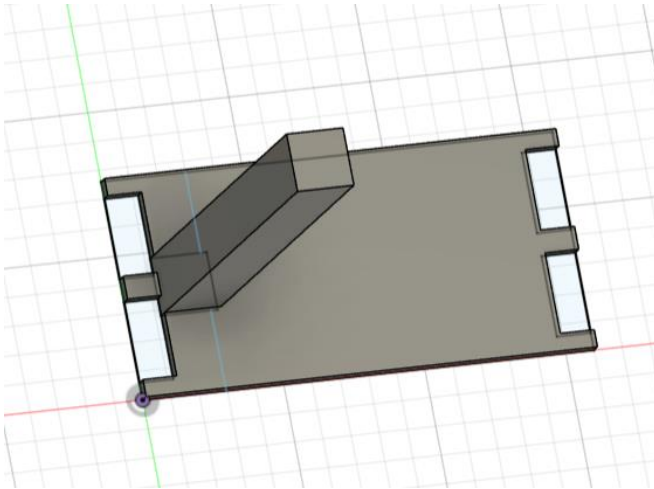
Première chose que j'ai faite c'est de modaliser une marche d'escalier pour m'aider à prendre des mesures pour mon robot



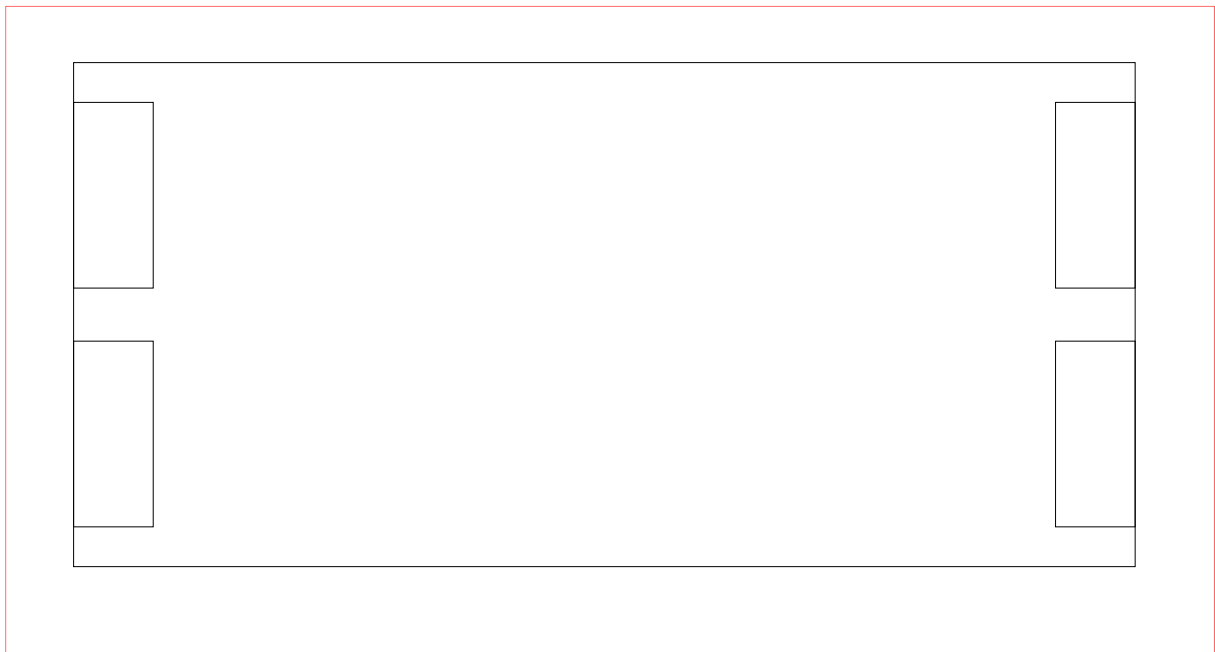
J'ai donc fait grâce à la marche et aux pièces que j'utilise les mesures principales dont j'ai besoin pour mon robot :

largEsc	mm	1000 mm
profEsc	mm	250 mm
hautEsc	mm	160 mm
largChassis	mm	190 mm
longChassis	mm	400 mm
epaisseur	mm	10 mm
trouRoueLarg	mm	30 mm
trouRoueLong	mm	70 mm
distTrouVide	mm	15 mm
distRoueRoue	mm	20 mm
largStepMot	mm	50 mm
hautStepMot	mm	60 mm
hautAct	mm	320 mm

J'ai donc pu modéliser la partie du chassis bas du robot :



Ensuite j'ai fait le chassis en dessin inkscape pour pouvoir le découper



Je l'ai découpé avec un contre plaqué de 5mm d'épaisseur :



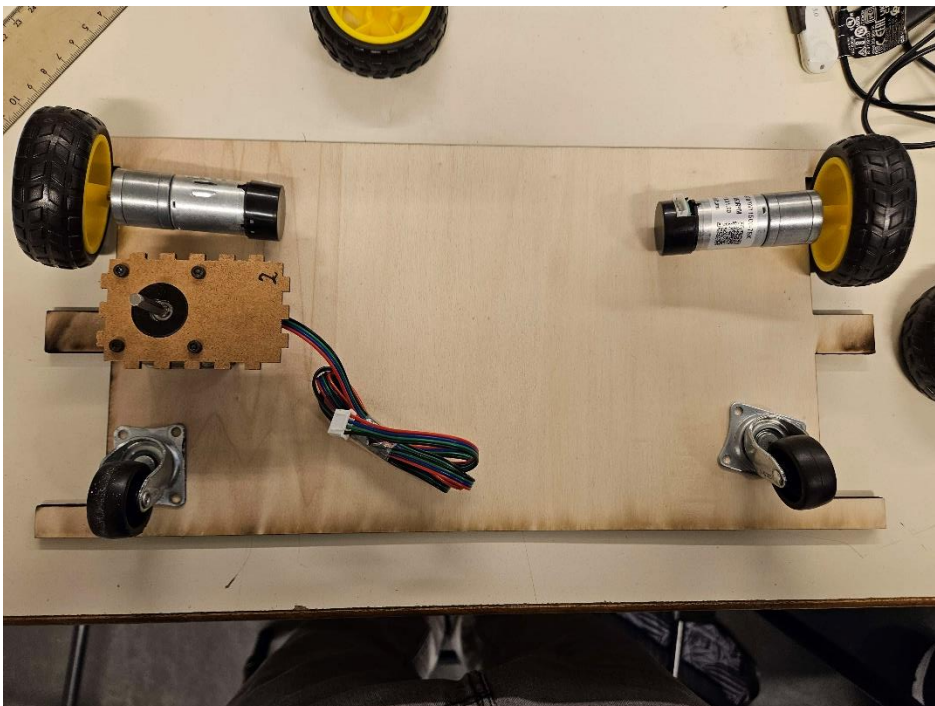
J'ai ensuite récupéré les roues motrices dont j'ai besoin :



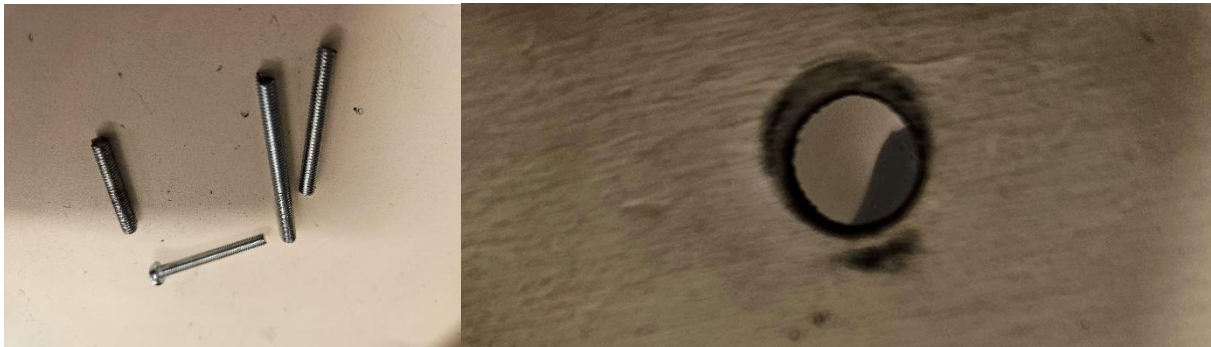
A la base je voulais utiliser les mêmes roues pour l'arrière mais j'ai ensuite opter pour ce modèle :



Voici la disposition qu'auront les roues sur le châssis (le moteur présent sera sur l'autre face du châssis, face supérieur) :



Le reste de la séance j'ai réfléchi à la manière dont j'allais disposer la plaque au dessus du châssis, la première idée était avec des vis double sens



Mais finalement j'ai décidé de découper des petits cube que je collerai sur le châssis pour y déposer la plaque par-dessus après

