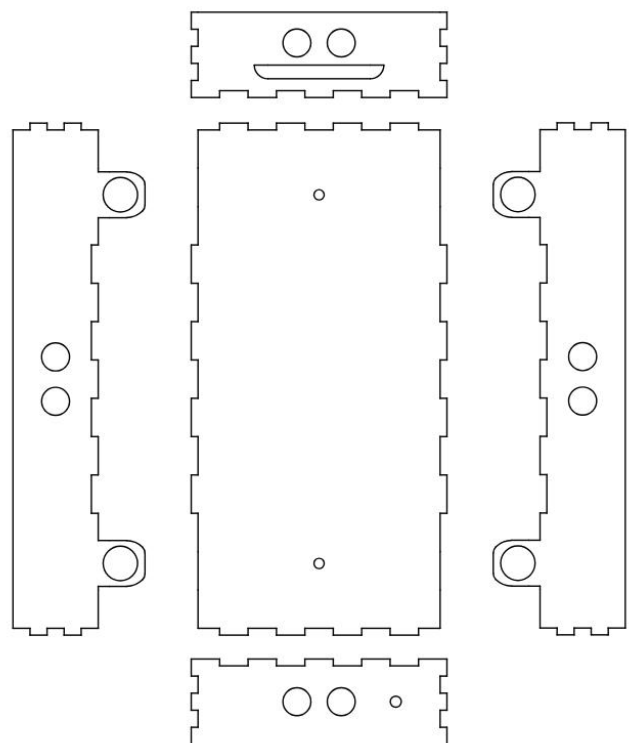


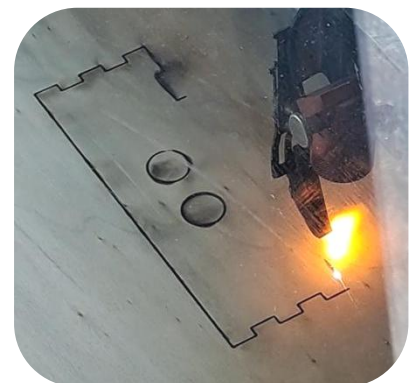
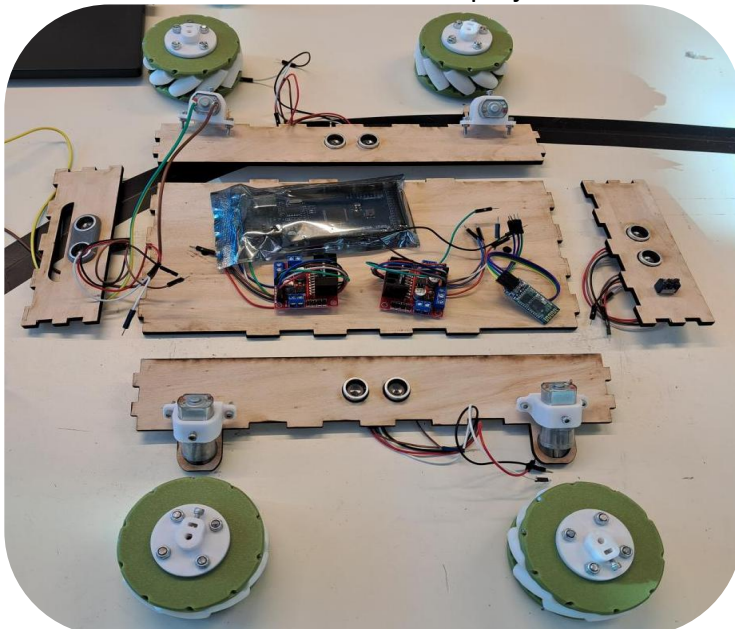
RAPPORT DE SEANCE 4 :

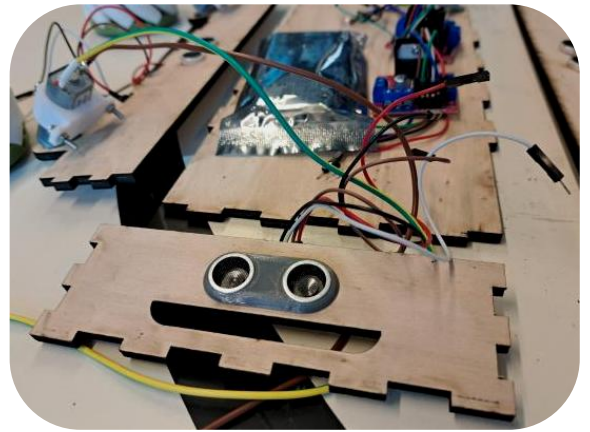
Pendant cette quatrième séance nous sommes allés au fablab afin d'utiliser la découpeuse laser. Pour que notre projet prenne vraiment forme et pour pouvoir commencer l'assemblage, nous avons réalisé le patron de la plateforme numériquement. Nous avions pour plan initial d'utiliser du plexiglass de 4mm d'épaisseur, mais nous avons réalisé qu'aucune plaque ne remplissait ces conditions..

Après réflexion commune, nous avons opté pour du bois de 5mm. En effet, le coût réduit du bois est un avantage si on prend en compte la logique de vente (cout de fabrication réduit) et de plus sur un projet de si petite ampleur, la solidité inférieure du bois ne devrait pas non plus poser problème, de plus qu'elle est contrebalancée par une épaisseur plus grande (5mm de bois au lieu de 4mm de plexiglass)



Ci-dessous l'avancement de notre projet en terme d'assemblage..





Nous avons également acheté 4 **moteurs CC** de **12 V**, **1.5 A**, **4 N.m** de couple et **200 tr/min** sur *Amazon*. Les caractéristiques sont parfaites puisqu'il faut plus de **couple** que de vitesse et seulement **2 roues vont tourner** parfois.



Pour terminer, avec l'assemblage qui avance à grands pas, la question de l'autonomie et de la batterie se pose... avec 4 roues motrices et 4 moteurs relativement puissant, la prochaine séance va sûrement être dédiée à la recherche d'une batterie convenable pour assurer l'autonomie et la viabilité de notre petit robot.