

Weekly Report n°3 :

Objectif de la séance :

- Avancer la modélisation sur Fusion 360.

Réalisations :

J'ai tout d'abord pu terminer la modélisation des supports horizontaux, il y avait des côtes et des formes à retoucher.

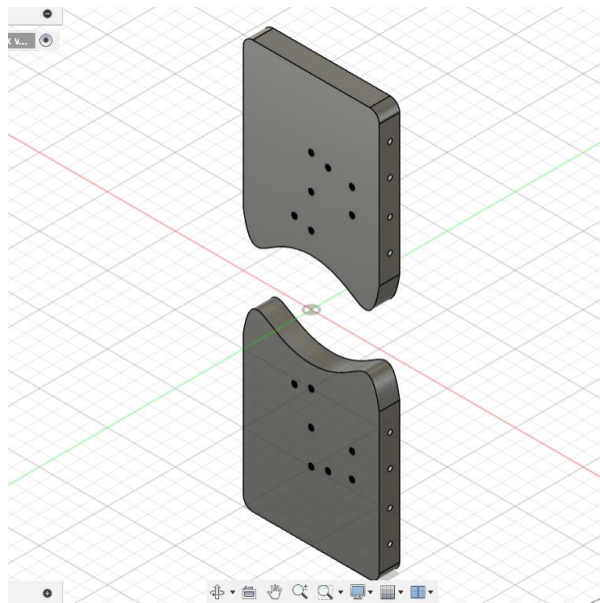


Figure 1 : fichier f3d supports horizontaux VF

Puis j'ai réalisé sur Fusion 360 une première version des parties latérales du robot, sur ces dernières seront fixés les moteurs verticaux, les support avec les moteurs horizontaux, la partie inférieure de la structure (tâche de Léo) et enfin les lumières ou différentes sondes.

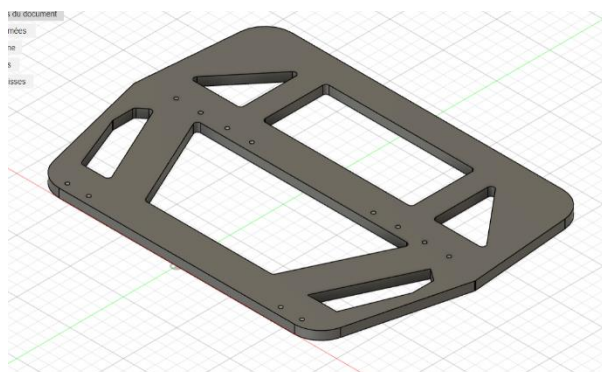


Figure 2 : V1 partie latérales

La séance passée, nous nous étions intéressés au fonctionnement des moteurs, j'ai donc en fin de séance commencer à souder les différents branchements dont nous étions certains.

Enfin j'ai commencé à réfléchir à comment piloter les moteurs à l'aide d'un joystick.

Pour la prochaine séance :

- Continuer nos modélisations pour obtenir une première version assez complète de la structure extérieure du robot.
- Se concentrer commande des moteurs, afin de pouvoir donner à NEMO les directions souhaitées.