

Weekly Report n°6 :Déroulement de la séance :

- Préparation soutenance.
- Présentation de notre projet à M.Peter et M.Masson.
- Dernières étapes de modélisation.
- Découpe laser.

La séance fût assez particulière et courte car nous n'avions que deux heures, et j'avais la curiosité d'écouter les autres présentations.

Dans un premier temps nous sommes arrivés aux alentours de 8h30 dans la salle de robotique afin de préparer notre maquette pour la soutenance. N'ayant pas eu accès au fablab plus tôt, le modèle présenté n'était pas le modèle final étanche, mais une première version avec des parties en contreplaqué 5mm.



Figure 1 : maquette de Nemo pour la présentation.

À la suite de notre présentation, avec Léo nous avons débuter la modélisation de la dernière pièce du robot, une partie postérieure servant à immobiliser le tube. Cette pièce à pour but de fixer l'arrière du tube aux supports horizontaux des moteurs.

Une fois les idées de la pièce et les côtes mises au clair, j'ai laissé Léo terminer la modélisation pour me pencher sur le « physique » final de Nemo. J'ai donc utilisé la découpeuse laser afin de remplacer toutes les parties en contreplaqué par des pièces en PMMA 5mm.

Pour finir nous avons commencé le travail de réflexion sur l'étanchéification du cylindre, Mr Peter nous a conseillé de boucher nos trous avec du mastic modelable, ou alors d'obtenir des gaines cylindriques pour utiliser d'autres solutions.

Prochains objectifs :

- Test d'étanchéité des capteurs ultrasons.
- Contrôle des moteurs à l'aide de deux joysticks.
- Impression de la dernière pièce.