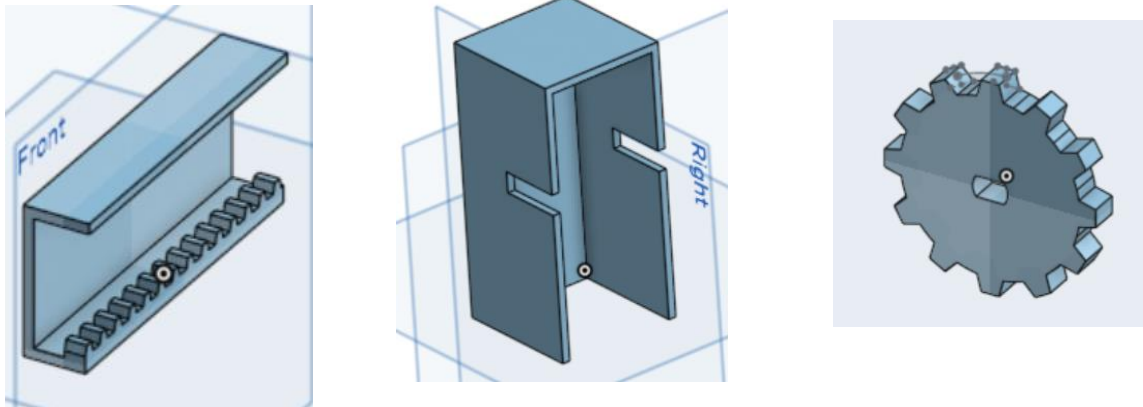


RAPPORT DE SEANCE 6

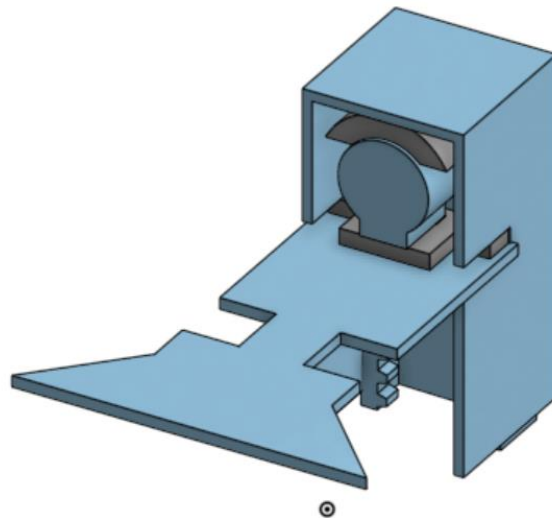
Durant cette semaine j'ai surtout travaillé sur les plans du bras robotisé.

J'ai ainsi déjà imprimé le support du bras (voir rapport séance 5) et avancé les plans.

Cette semaine, j'ai donc réalisé trois pièces supplémentaires : la courroie (indispensable pour faire monter et descendre le bras), la fixation pour cacher le moteur...) et l'engrenage pour faire la liaison entre le moteur et la courroie.



Assemblé, voici à quoi ça pourrait ressembler :



La suite du projet portera sur les pinces et le support pour le moteur les contrôlants ainsi que sur l'impression des différentes pièces.