

Séance 4

Roues :

Les roues que j'avais modélisées et imprimées à la dernière séance risquent de forcer sur le servomoteur sur lequel elles sont reliées par une tige. J'ai refait de nouvelles roues avec un plus grand diamètre et en enlevant la tige pour que la distance roue-servomoteur soit la plus petite possible. Il faudra également que j'augmente la taille du corps du robot parce que le diamètre des roues est plus élevé, ce qui fait que les roues se touchent.

Pince :

J'ai imprimé et monté la pince (Figure 1 ci-dessous) que j'ai trouvée sur ce lien : <https://www.thingiverse.com/thing:715525>

Dans la suite, je vais nommer les pièces qui attrapent un objet des « claws ».

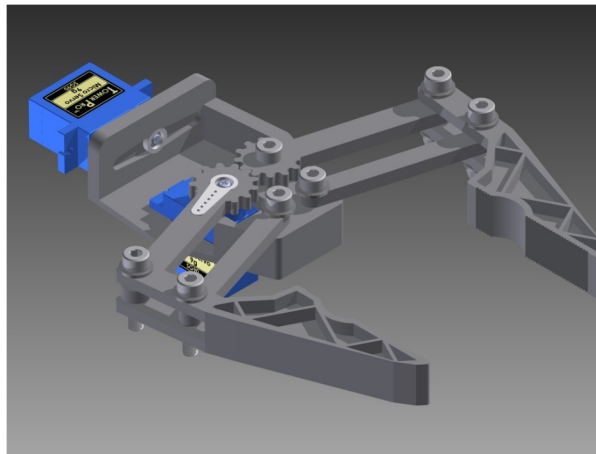


Figure 1 : Pince

Elle présente néanmoins quelques problèmes : lorsque je branche le servomoteur de la pince, les engrenages ont tendance à se délier parce que le servomoteur bouge un peu, ce qui fait que seule la pince droite est en mouvement. Dans le fichier stl fourni, il n'y a pas les trous pour immobiliser le servomoteur. En plus, les claws se « désaxent » : quand la pince attrape un objet, une claw se retrouve à une hauteur plus élevée qu'une autre. C'est à cause de cette vis :



Figure 2 : La vis problématique

Il faut que la distance entre une claw et le « support » soit égale à 0, sinon la claw se déplace sur l'axe de la vis.