

Rapport de la séance 6

06 Décembre 2022

PORCEL Koralie

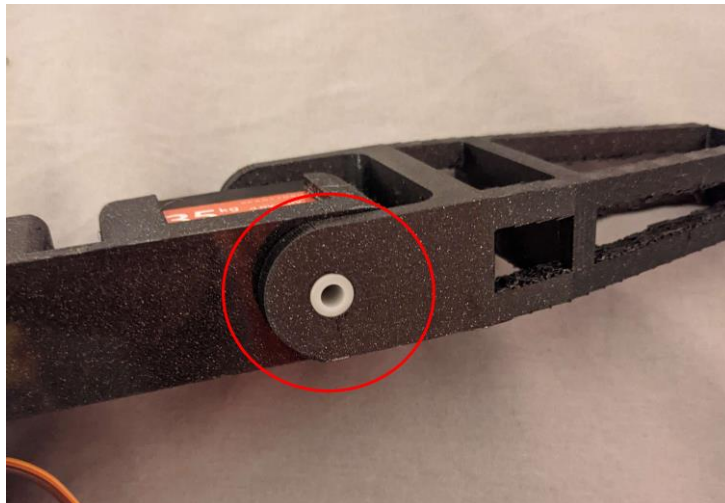
Robotique

1) Modélisation 3D

Lors de cette séance, j'ai encore apporté des modifications à mes modèles 3D.

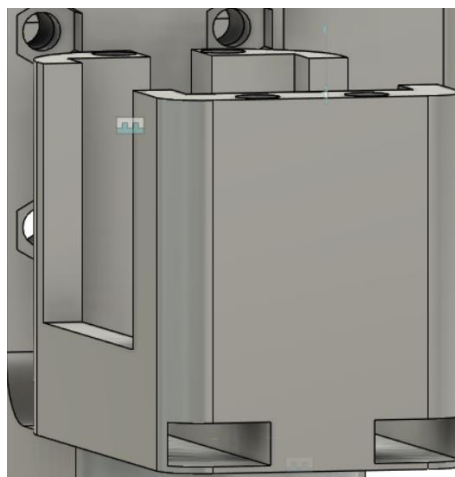
Malheureusement, il y avait beaucoup de problèmes à cause de fusion lors de la première heure donc je n'ai pas beaucoup pu avancer (mon fichier a mis 20 minutes avant de se lancer et il y avait un temps de réponse à chaque action)

J'ai augmenté la taille du trou de rotation car j'ai dû beaucoup limer pour que l'entretoise cylindrique en nylon puisse rentrer.

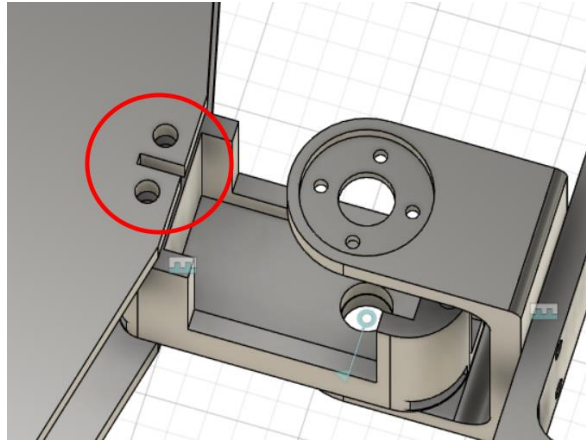


De plus, j'ai laissé plus de place pour faire passer le câble du servomoteur dans la pièce car je n'avais pas mis assez de marge. Pour ce faire, j'ai dû rajouter 0.5mm d'épaisseur de chaque côté de la pièce en plus car il n'y avait pas assez de place en largeur.

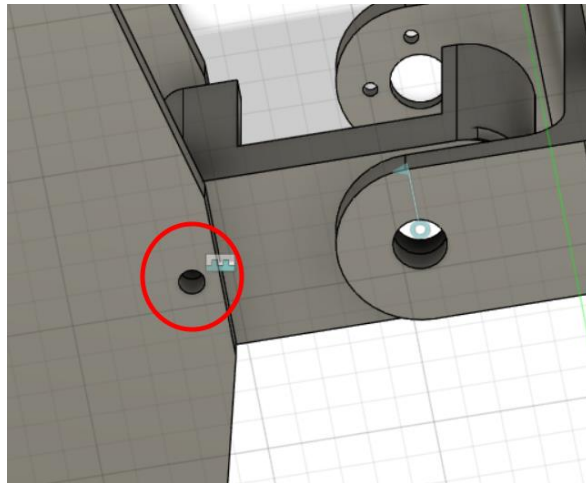
Et sur la pièce que j'ai rajouté la semaine dernière, j'ai mis un deuxième trou pour faire passer un second câble de servomoteur. Je n'ai pas trouvé de solution simple pour faire passer le troisième câble.



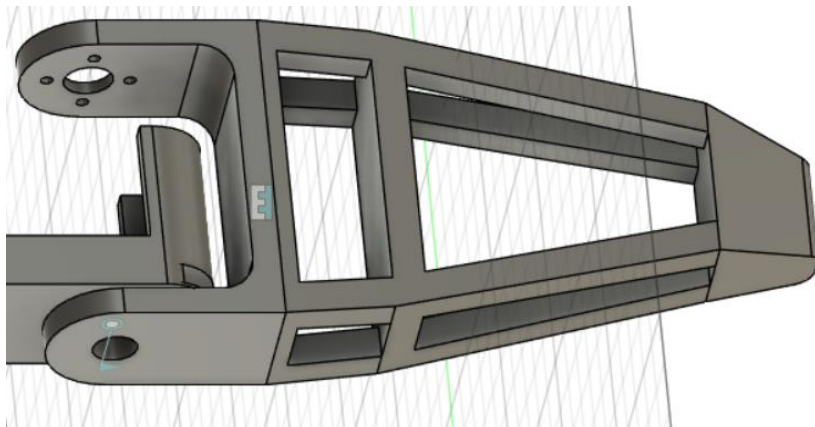
Ensuite, j'ai rajouté deux trous pour chaque premier servomoteurs d'une patte sur la partie haute de la boîte pour permettre la fixation entre le corps et les pattes grâce à deux vis.



Pour fixer le servo avec le bas de la boîte, je n'ai pas pu mettre les deux mêmes trous parce qu'en bas de la pièce, il y a les câbles des servomoteurs qui passent. J'ai donc mis qu'un seul trou pour mettre une vis.



Puis on m'a fait rendre compte que faire deux pièces séparée entre le bout de la patte et la dernière pièce de fixation n'était pas nécessaire. J'ai donc combiné les deux pièces et supprimer les trous que j'avais mis pour mettre les vis et les écrous.

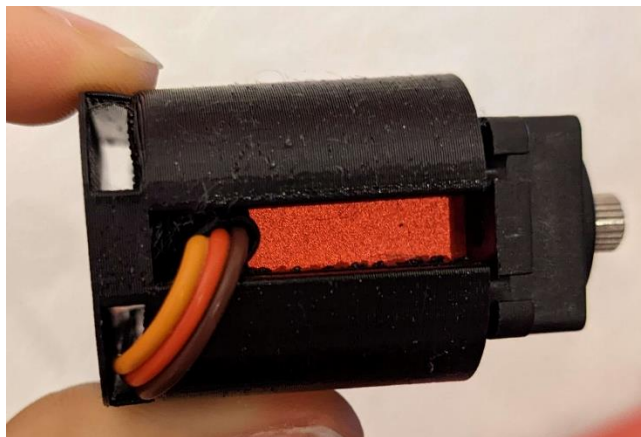


Je me suis ensuite renseignée sur quels barres en fer prendre pour fixer la partie haute et la partie basse de la boîte. Je vais juste prendre 4 tiges filetées et les accrocher grâce à deux écrous de chaque côté.



2) Impression 3D

J'ai imprimé la seule pièce de la patte que je n'avais pas encore imprimer pour tester si maintenant, les câbles des servomoteurs rentraient dedans et si la pièce était assez solide car je laisse passer les câbles des deux côtés de la pièce.



Le câble rentre bien dans la pièce et la pièce reste, même en enlevant autant de matière, assez solide.