

Rapport de la séance 17

21 Mars 2022
PORCEL Koralie
Robotique

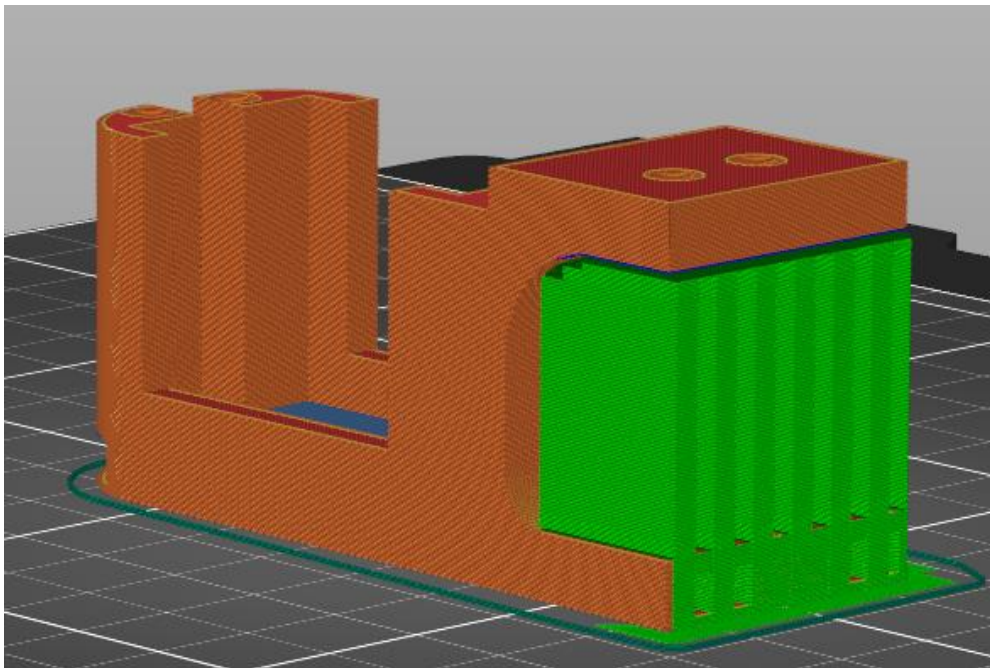
1) Fusion360

Lors de cette séance, j'ai amélioré les pièces. J'ai agrandi un peu les deux pièces où les câbles des servomoteurs passent car il n'y avait pas assez d'épaisseur et le plastique c'était un peu cassé lors de la rotation lorsque le câble forçait sur cette paroi. J'ai également fait des changements sur les vis qui permettent de faire tenir le servomoteur car il n'y avait pas non plus assez de marge entre le bord et la vis.

2) Impression 3D

J'ai imprimé la pièce à l'aide d'une imprimante 3D que j'avais modélisé avec un remplissage de 40%.

Les supports que j'ai mis ne gênent pas le passage des câbles en bas de la pièce. Ce n'a pas été difficile à enlever.



1/ Piece sur PrusaSlicer



2/ Piece imprimée avec un servomoteur

3) Amélioration de l'impression

J'ai remarqué plusieurs problèmes, les trous pour mettre les écrous étaient un peu trop petit et la pièce est un peu trop lourde. Je vais la rendre plus légère mettant moins de matière et mettre moins d'épaisseur entre le servomoteur et la gauche de la pièce (figure 2). La marge que j'ai rajoutée pour faire passer les câbles des servomoteurs est bien.

Je vais également rajouter de la matière pour pouvoir mieux tenir les servomoteurs.



3/ Endroit où je veux rajouter de la matière pour mieux tenir le servomoteur