

Rapport de la séance 5

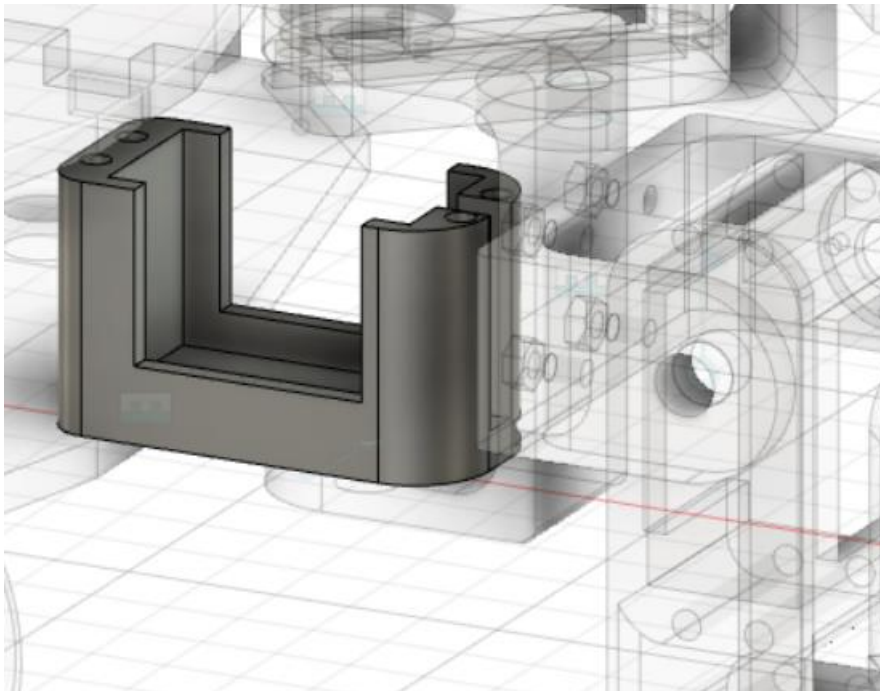
26 Novembre 2022

PORCEL Koralie

Robotique

1) Modélisation 3D

J'ai rajouté à une patte une pièce de fixation pour permettre de fixer le premier servomoteur avec la base (le corps de l'araignée).



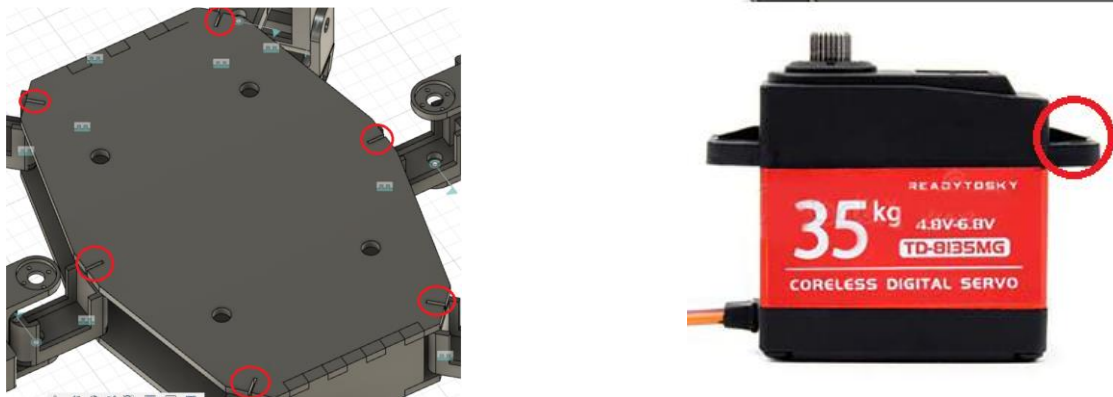
1/ Pièce de fixation num 1 de la patte

J'ai ensuite finalisé la modélisation de la boîte et assembler toutes les pattes avec le corps sur fusion 360 ainsi que toutes les liaisons.

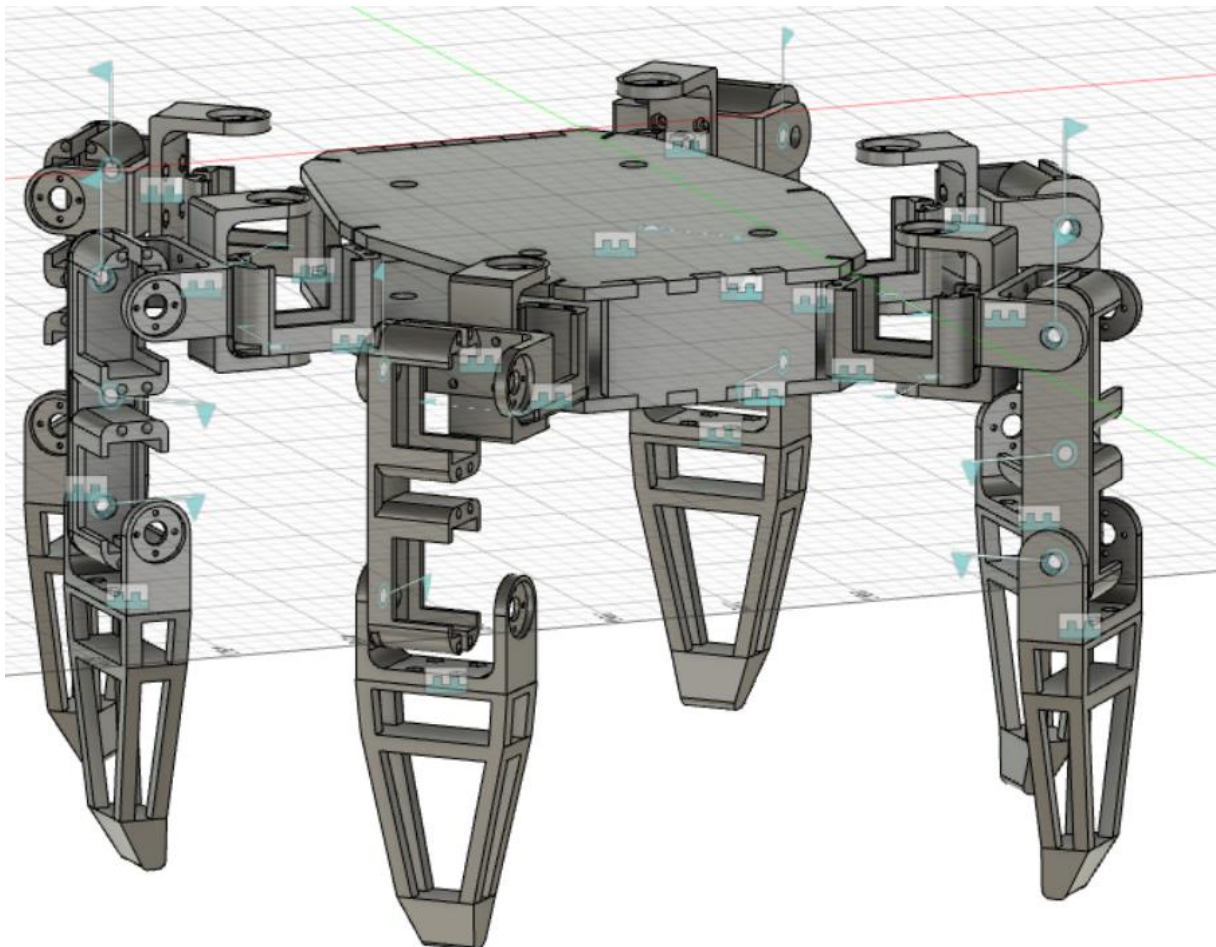
La boîte sera faite à la découpe laser. Il y aura quatre parties de 5mm d'épaisseur. L'avant et l'arrière sera relier avec le haut et le bas grâce à une fixation en denté et pour plus de stabilité, des vises seront utilisées pour fixer la pièce du haut avec celle du bas. Le reste sera creux pour permettre de plus facilement mettre les câbles dans la base et laisser de la place pour les composants.

La taille de la boîte fait exactement la bonne taille pour permettre de bien fixer le servomoteur avec deux longues vises par servo qui relie le haut de la base, le bas, le premier servomoteur et la première pièce de fixation.

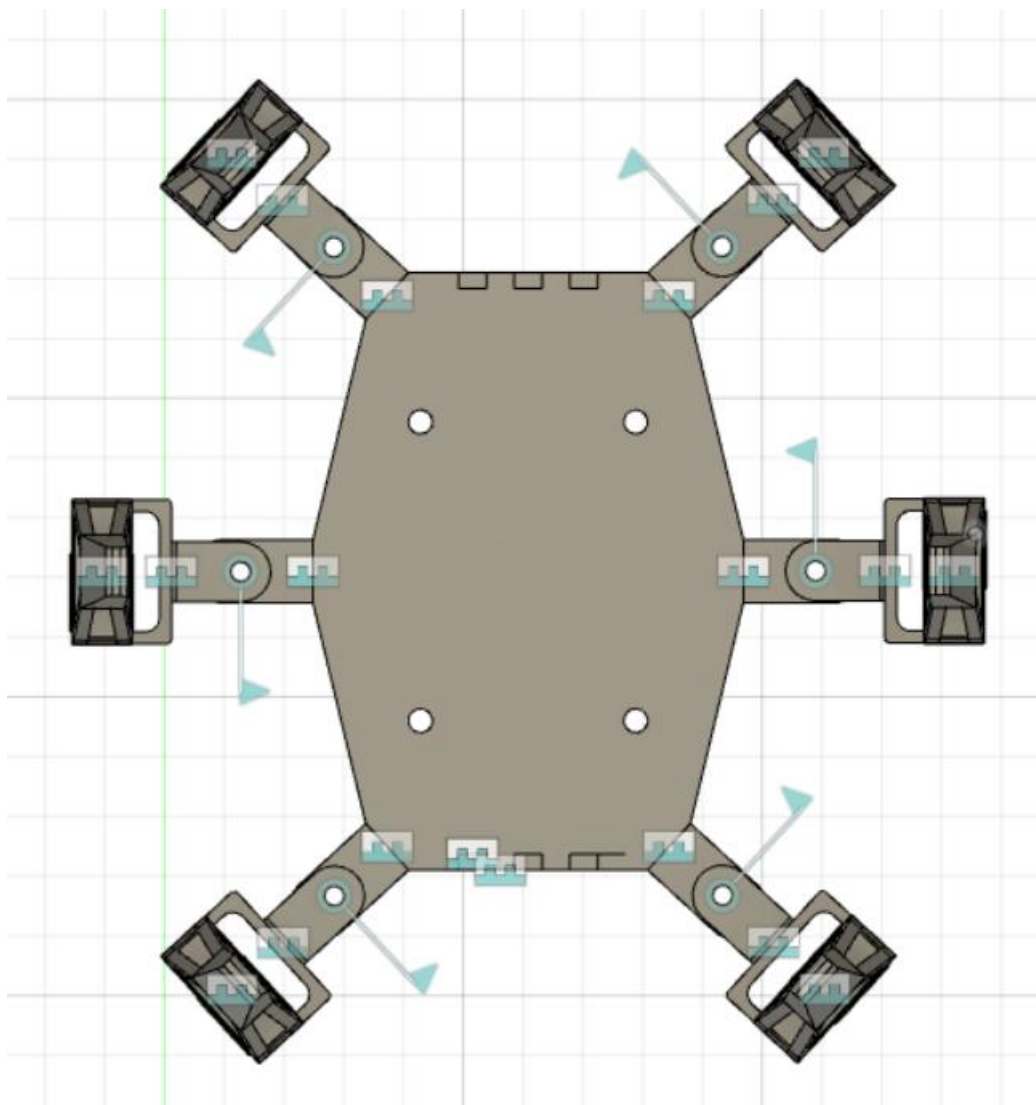
J'ai laissé des trous sur la partie supérieure de la boîte pour permettre de faire passer les servomoteurs.



La semaine prochaine, je m'attarderais sur l'assemblage de la boîte et regarder si tout va bien.



2/ Araignée vue de côté



3/ Araignée vue d'en bas