

# Machine à pince

BOUCHARD Gwendolyne

WAGNER Jade



# Sommaire

1.

- Présentation et objectifs

2.

- Schéma et fonctions

3.

- Matériel et fabrication

4.

- Planning et problèmes rencontrés

5.

- Conclusion

# 1. Présentation et objectifs

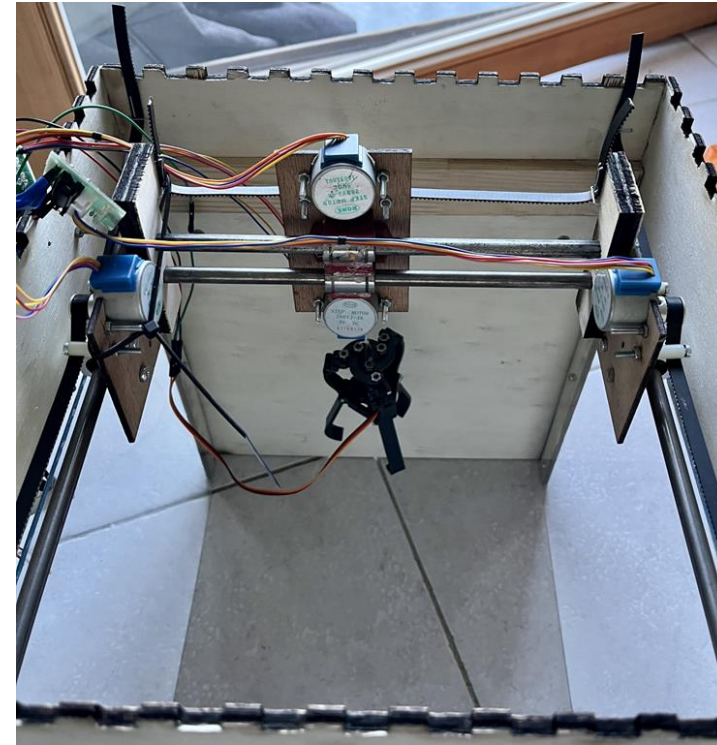
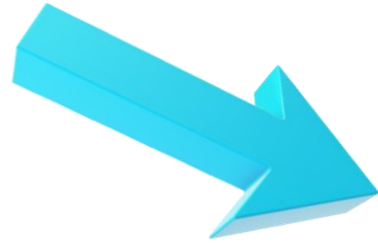
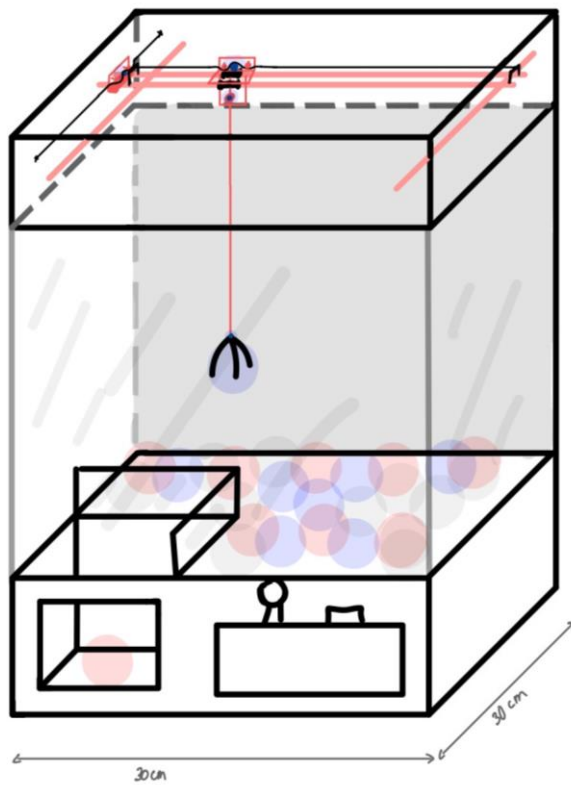
## Commandes à partir d'un joystick:

- Déplacements de la pince d'avant en arrière et de droite à gauche.
- Appuyer sur le joystick pour faire descendre la pince. Elle se referme, remonte et retourne au dessus du trou.

## Présentation

## Objectifs

- Se déplacer dans l'espace
  - Avancée fluide
- Ouverture de la pince au bon moment
  - Automatiser le trajet retour
    - Ensemble solide



## 2. Schéma et fonctions

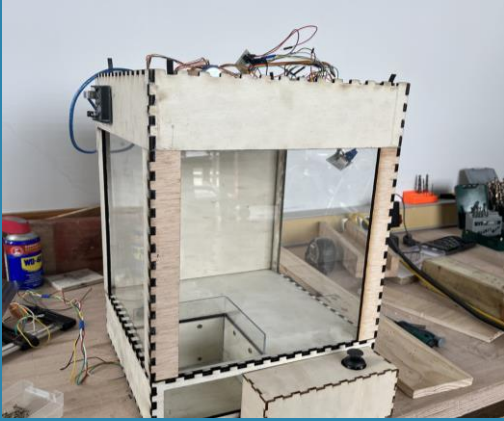
### 2.1. Schéma



## 2.2. Fonctions

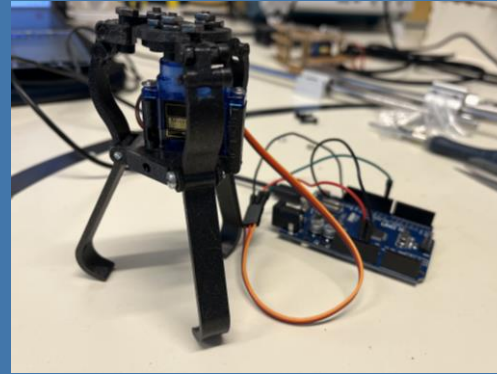
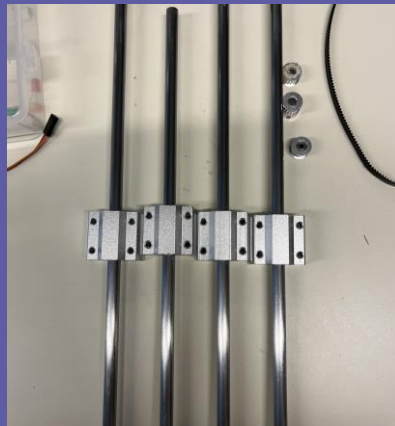


### 3. Matériel et fabrication



Découpe de deux  
boîtes en bois  
contreplaqué de  
30cmx30cm et plaques  
de plastique  
transparentes

4 barres métalliques  
avec les glissières  
adaptées

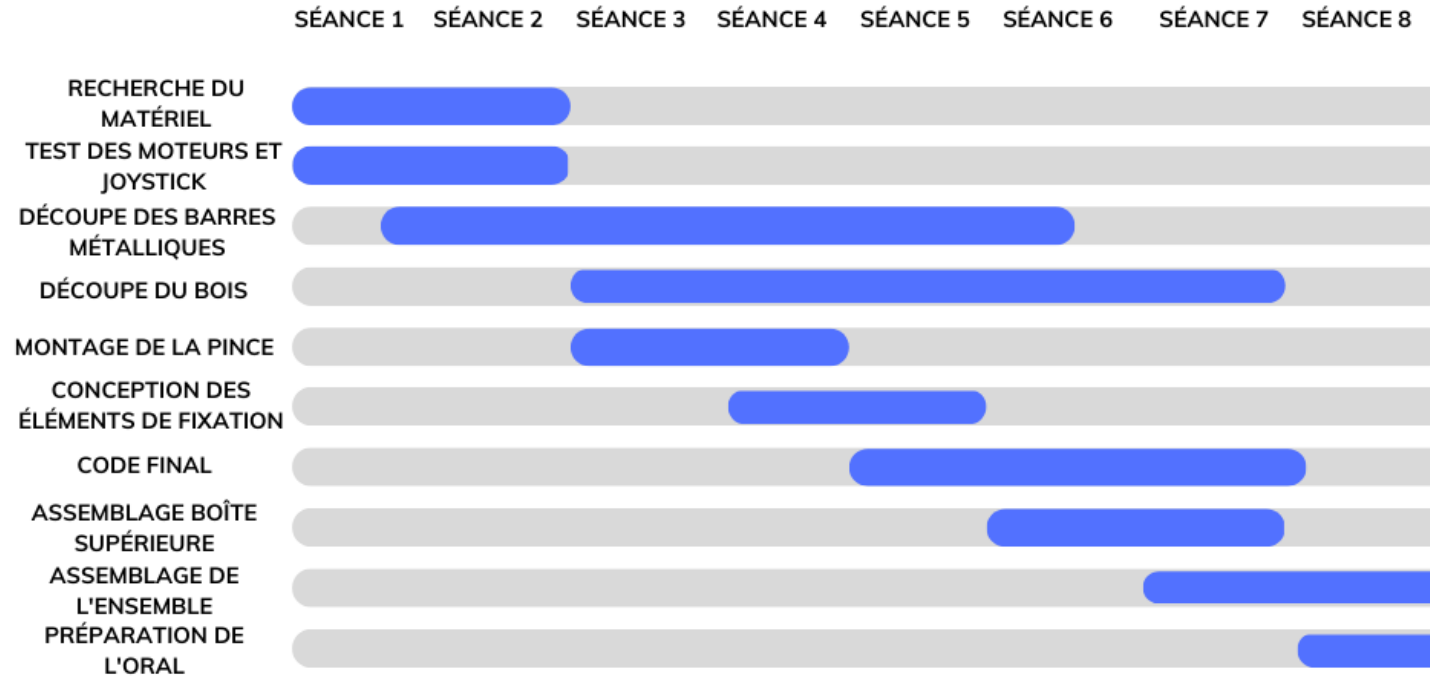


Quatre moteurs pas à  
pas et une pince avec  
son servomoteur

Trois courroies, pièces  
fixatrices en bois  
découpées



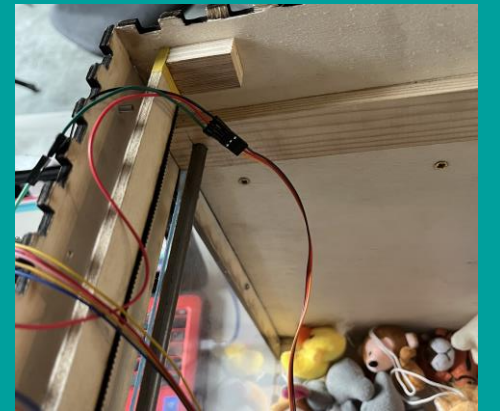
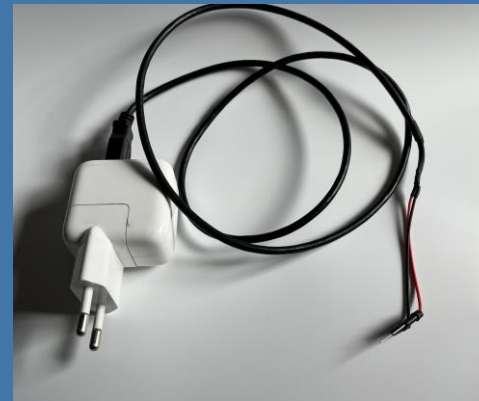
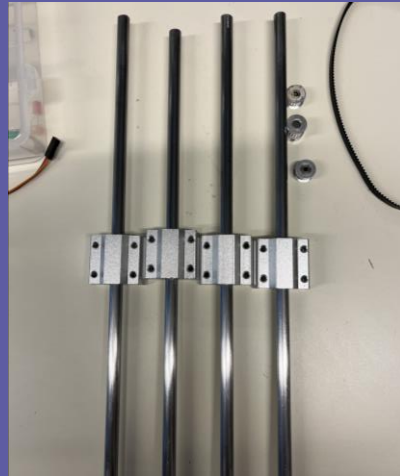
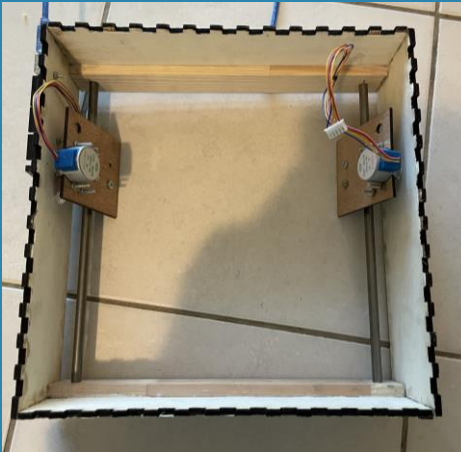
## GANTT CHART



# 4. Planning, problèmes rencontrés

## 4.1. Diagramme de Gantt

## 4.2. Problèmes majeurs rencontrés







# Conclusion

BOUCHARD Gwendolyne

WAGNER Jade