**Rapport de séance n°2**

GRESSARD Josselin

14 novembre 2023

Robotique

Comme prévu à la dernière séance, j’ai modélisé sur fusion 360 le socle de la roue folle de la roue avant.

Une image contenant capture d’écran, texte, cercle, Rectangle

Description générée automatiquement

Dans un premier temps de la séance j’ai créé la partie qui sera fixé à l’ossature du robot (que Mathis a commencé au cours de cette séance) .

Cette partie sera fixé par 4 vis à bois.

Une image contenant capture d’écran, texte, Rectangle, conception

Description générée automatiquementUne image contenant trampoline, table

Description générée automatiquementDans un deuxième temps , j’ai modélisé la partie qui sera fixé à la roue pneumatique par une vis et deux boulons passant dans la roue.

La partie 1 et la partie 2 seront reliées par une vis écrou bloquée de ce genre, afin de créer le mouvement de liberté de la roue folle.



Objectif de la prochaine séance :

* Fixé avec Mathis toutes les roues à l’ossature
* Utilisation des moteurs et programmation