**Rapport de séance n°9**

GRESSARD Josselin

13 février 2024

Robotique

Objectif de la séance : test roulage du robot+ embellissement du robot

Tout d’abord, j'ai continué à faire rouler le robot pour tester la liberté de mouvement dans l’ensemble des rotations. Cela signifie que la roue folle doit bien suivre les mouvements des deux roues arrière motorisées. Ce paramètre est crucial pour permettre une pleine capacité de suivi grâce à la caméra stéréo, en prenant en compte tous les mouvements de l’utilisateur.

Une image contenant personne, pneu, roue, mur

Description générée automatiquement

Dans la seconde partie de ma session, j'ai conçu des caches pour les deux entrées du bloc électronique de notre robot (indiqué par la flèche) dans le but d'améliorer l'esthétique de celui-ci.

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

Description générée automatiquementJ’ai donc modélisé ces caches sur fusion 360 ce qui donne ceci (lors de cette séance j’ai eu le temps de n’imprimer qu’un seul cache)

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

Description générée automatiquement Coté droit Coté gauche