**Rapport de séance n°5**

GRESSARD Josselin

9 Janvier 2024

Robotique

Objectif de la séance : Programmation robot et finir la roue folle

Une image contenant Pièce auto, mur, intérieur, noir

Description générée automatiquement

Tout d’abord j’ai scié l’axe de la roue folle pour qu’elle soit de la bonne taille par rapport au socle imprimé avec l’imprimante 3D.

Après avoir insérer la roue dans son axe, nous avons remarqué qu’il y avait du jeu entre la roue et son axe. Ce qui donnait des mouvements irréguliers à la roue lors de la roule( qu’elle ne restait pas orthogonale au sol) . J’ ai donc décider d’imprimer des pièces en 3D qui permettront de bloquer la roue orthogonalement au sol.

Une image contenant cercle, capture d’écran

Description générée automatiquementUne image contenant cylindre, batterie

Description générée automatiquementUne image contenant Pièce auto, roue, vitesse, objets en métal

Description générée automatiquement

Une image contenant câble, intérieur, mur

Description générée automatiquementAprès impression. Seulement, il y a quelques millimètres en trop (trait bleu). Je devrais poncer ce coté de pièces afin d’avoir une roue folle parfaitement stable.

Objectif de la prochaine séance :

-Fixation de la roue folle sur le bâti et ponçage de la petite pièce

-Programmation des moteurs et fixation des moteurs sur le bâti