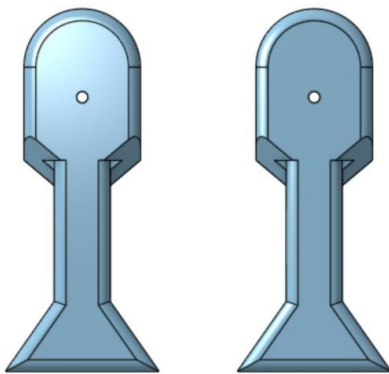


Compte Rendu séance 6 PROJET :

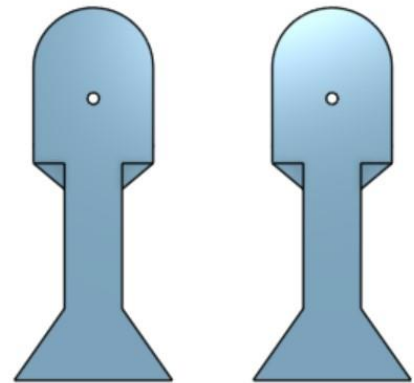
« Jukebox Dancer »

Aujourd'hui, j'ai pu me concentrer sur les bras !

En effet, j'ai pu modéliser les bras avec un style « R2D2 », avec un trou pour la vis du servomoteur, ils font 15 cm de long pour 2.5 centimètres de largeur. J'ai donc pu lancer l'impression 3D qui sera terminée pour la semaine prochaine.

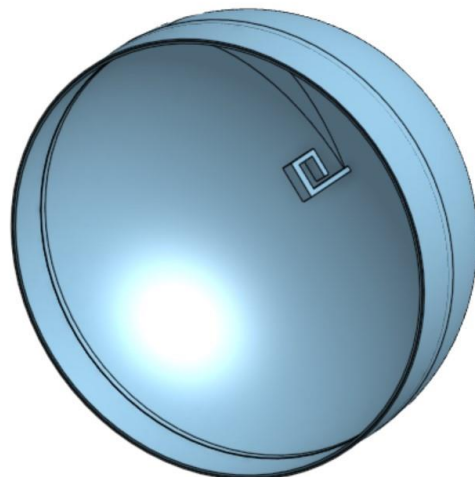
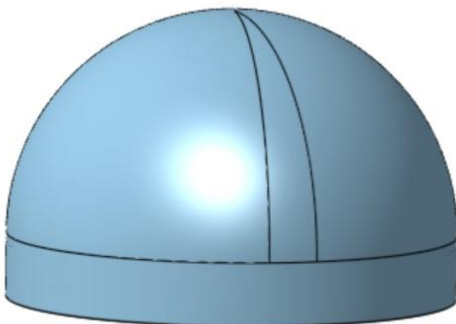


Les bras de face



Le dos des bras

J'ai aussi modélisé sur OnShape un dôme avec une base semblable au socle fait à la séance précédente, c'est-à-dire avec une fente sur le dessous, pour s'emboîter dans le cylindre et former la tête du robot. On peut apercevoir un crochet à l'intérieur, qui permettra de fixer la boule disco qui sera finalement à l'intérieur du robot, que l'on pourra apercevoir grâce au cylindre qui est transparent !



On peut apercevoir le crochet à l'intérieur, sur la photo de droite.

Enfin, on a récupéré le socle imprimé la semaine dernière, qui correspond bien aux dimensions, et qui permet de s'emboîter avec le cylindre en plastique grâce à la fente.

