

# Compte Rendu séance 5 PROJET :

## « Jukebox Dancer »

### **Aujourd'hui, j'ai pu finir la partie : socle + moteurs !**

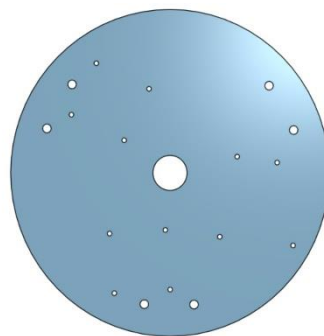
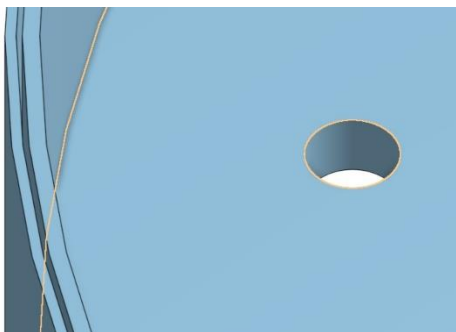
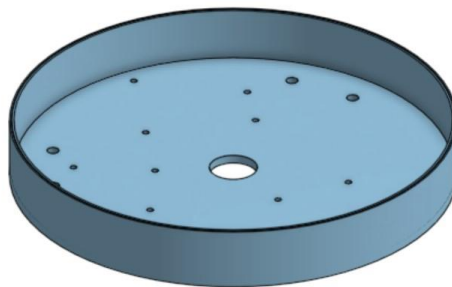
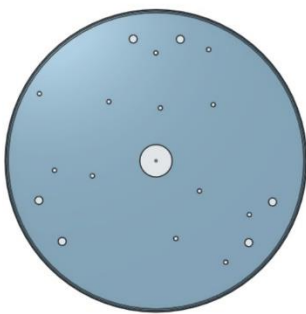
On avait des problèmes pour faire fonctionner les 3 moteurs en même temps, c'était en fait à cause d'un moteur qui ne marchait pas.

Alors Hugo l'a réparé avec une soudure pendant que je complétais mon code de déplacements commencé à la séance précédente. Donc à présent moteurs et déplacements finis, on peut se concentrer sur le reste du robot : les bras et le reste du haut du corps.

Une fois que nous aurons jumelé le lancement de la musique avec l'encodeur rotatif, nous pourrons commencer à créer des fonctions de chorégraphies !

### **(Pour la prochaine séance, je vais modéliser sur ONSHAPE des bras à imprimer en 3D)**

En attendant, j'ai déjà modélisé un socle afin de remplacer celui déjà présent ! Ce socle permet de venir placer des composants (pour éviter le contact direct avec la partie métallique) et il permet également, par le biais d'une encoche (rainure) d'accueillir et de fixer le cylindre en plastique (servant de corps à notre robot) ! Les petits trous servent à la fixation des composants avec des vis et écrous.



On aperçoit ci-dessus la rainure !

Nous avons alors demandé une impression en 3D au FabLab, et la pièce sera prête pour la prochaine séance !

