

Rapport du Projet Arduino :

Séance 6:

Lors de cette séance, nous avons commencé l'assemblage de toutes les pièces que nous avons imprimées/découpées. Je me suis alors attelé à la découpe de la tige filetée qui entraînera le chariot principal.



Ensuite, j'ai procédé au perçage des trous pour fixer la tige sur le plateau de la structure.



Une fois le tout installé, j'ai pris les mesures nécessaires pour fabriquer une cale à la bonne hauteur, afin que l'engrenage réalisé par Romain vienne bien mordre sur la tige filetée.



Malgré tout, après l'installation finale, le moteur n'arrivait pas à faire avancer le chariot. Suite à une discussion avec M. Masson, nous sommes arrivés à la conclusion que le système utilisé n'était pas le bon et qu'entraîner la tige grâce à un engrenage était trop difficile. Nous allons donc déplacer le moteur pour finalement le fixer au bout de la tige filetée et non pas sur le côté. Lors de la prochaine séance, il faudra donc revoir le système afin de rendre possible la nouvelle disposition du moteur.

Ancien système avec visse sans fin



Piece de liaison entre le moteur et la tige pour le nouveau système

