

Projet "KrakenRover"

Informations

- SAMETOGLU Alper, MAFFIA Edoardo, ELIES Léo, SELMOUNE Massil
- alper_mehdi.sametoglu@etu.sorbonne-universite.fr
- L2 Mono-mécanique intensif
- 11 décembre 2023 - 17 janvier 2024

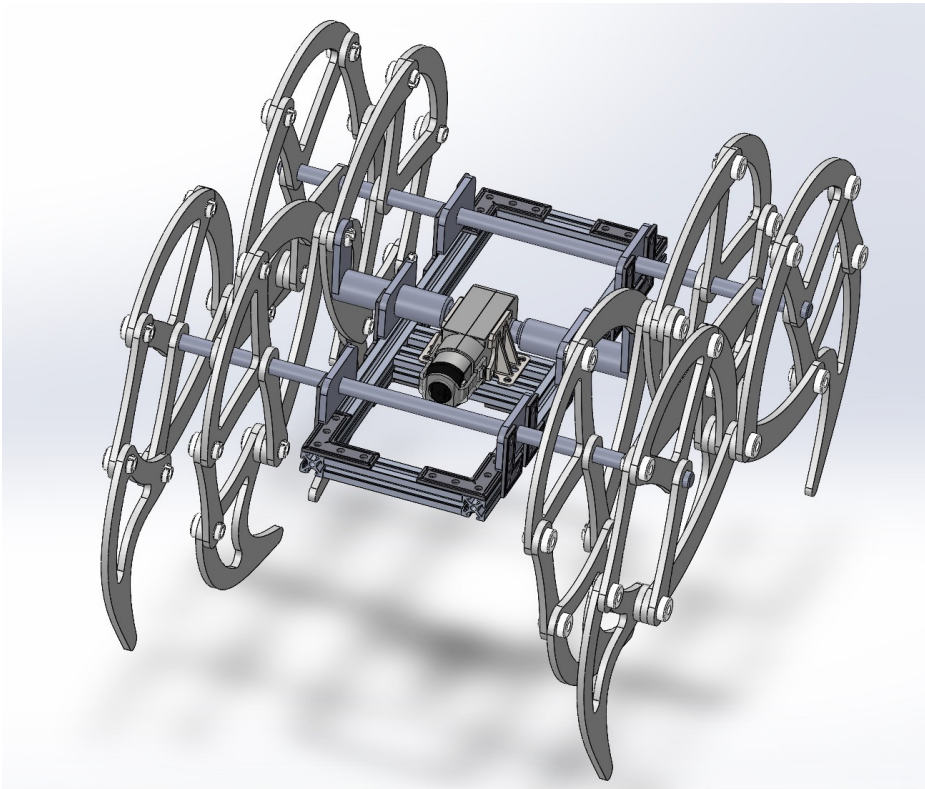
Contexte

Pour la partie projet de cette UE, le but est la conception et réalisation d'une machine de marche.

On a choisi de recréer [la mécanique de Jansen](#) en modélisant un robot qui a 8 pattes. D'abord, on a conceptualisé le modèle sur SolidWorks dans nos séances de TP.

Objectifs

L'objectif de ce projet sera de réaliser le robot à 8 pattes et de faire son assemblage avec les pièces conçues au Fablab. On utilisera une combinaison de CP peuplier (les pièces principales) et du PLA (les pivots, pièces intermédiaires).



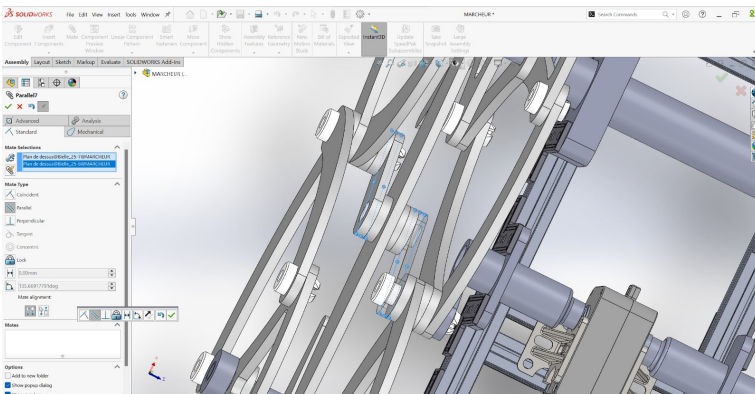
Matériel

- PLA 1.7mm (noir)
- CP peuplier 3mm

Machines utilisées

Raise2 Pro, Trotec Speedy 360, Trotec Speedy 100

Construction



Journal de bord

Avancée du projet à chaque étape, difficultés rencontrées, modifications et adaptations (facultatif pour les petits projets)

08/12/2023

Première jour au Fablab, on a essayé d'imprimer une pièce reliant le moteur à notre mécanisme principale mais il faudrait qu'on change l'épaisseur de la pièce et la forme des supports. Après trois lancements, on a succédé.

Ensuite, on a découpé tous nos parties principales au découpeuse laser Trotec 360.

15/12/2023

On est revenu pour imprimer les pièces intermédiaires. On a exporté tous les fichiers SolidWorks vers STL, et envoyé les fichiers à l'imprimante. Malheureusement, pendant l'impression, l'extrudeur gauche a touché une pièce et a été débouché avec du matériau. Alors, on a relancé l'impression avec un radeau et jupe.

18/12/2023

Récupération des pièces de l'imprimante.

12/01/2024

Partie conception et rapport (en annexe) finie, on est revenu au Fablab pour refaire notre assemblage et découper des nouvelles pièces au cas où.

Revision #4

Created 18 December 2023 14:40:32 by Sametoglu Alper

Updated 24 January 2024 15:51:22 by Sametoglu Alper