



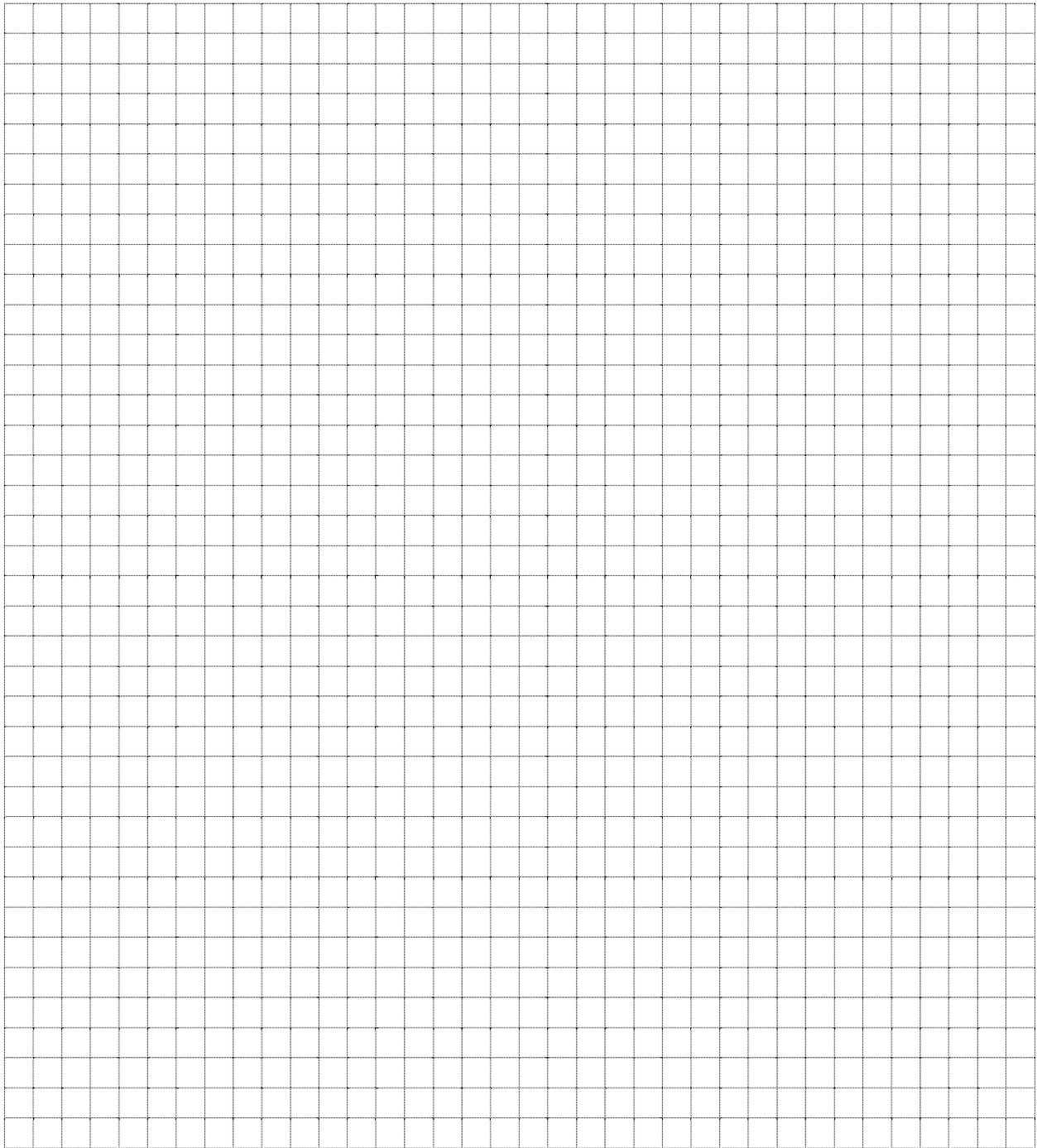
# Concevoir, modéliser et réaliser le robot

Nom : ..... Prénom : ..... Classe : .....

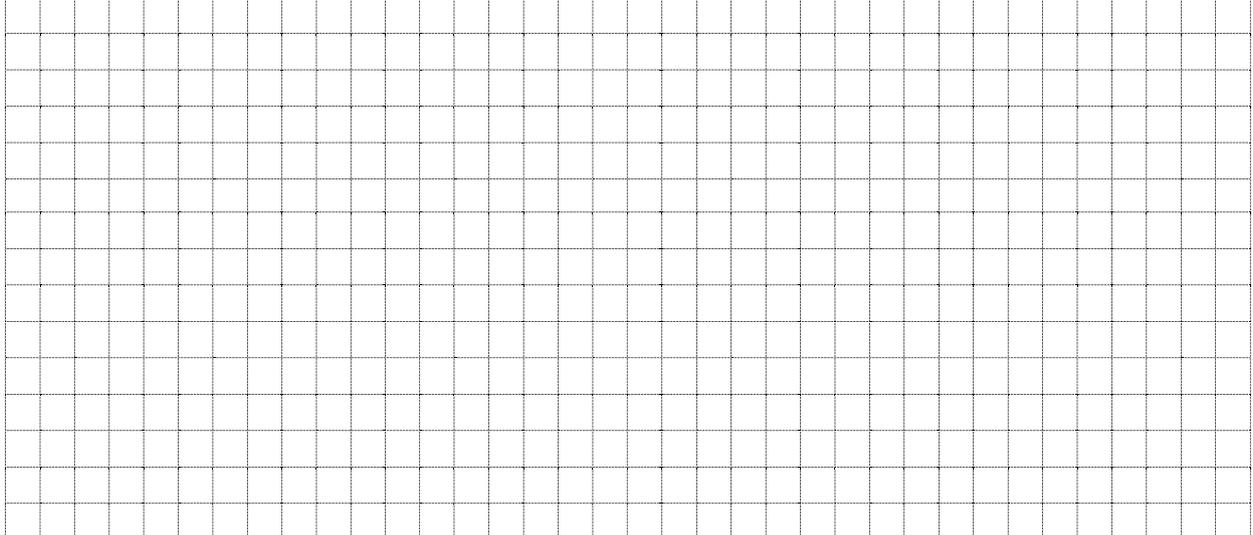
## 1- Comment représenter puis modéliser les pièces de notre robot en vue de leur fabrication ?

*Croquis du robot ci-dessous :*

*Vue de dessus du châssis du robot :*



*Vue de face du châssis*



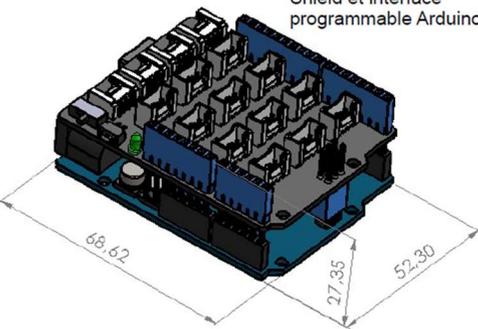
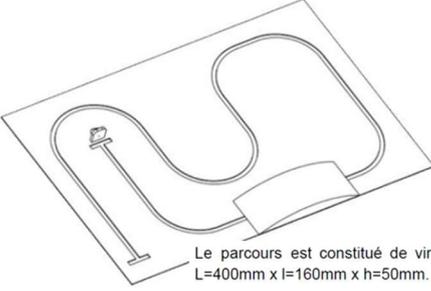
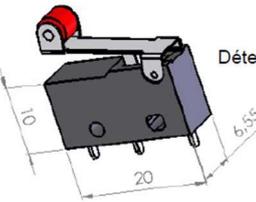
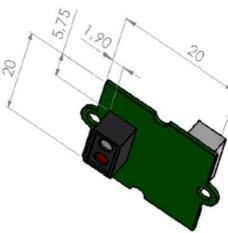
## 2- Comment assembler virtuellement le robot ?

Mon robot assemblé			
Logiciel utilisé :	.....	Nom du fichier :	..... .skp
Chemin d'accès :	.....		

## 3- Comment réaliser puis tester le robot ?

Mon châssis :	Châssis modélisé en 3D	Châssis exporté pour effectuer un usinage	Châssis prêt à être usiné
Nom du fichier :	..... .skp	..... .dxf	..... .grlx
Logiciel utilisé			 GCFAO
Chemin d'accès	.....	.....	.....

## Ressources

<p>Shield et interface programmable Arduino Uno</p> 	 <p>Le parcours est constitué de virages et d'un pont L=400mm x l=160mm x h=50mm.</p>  <p>Le robot doit s'arrêter automatiquement au niveau de l'arrivée caractérisée par la butée (l=50mm x h=50mm) ou par la ligne perpendiculaire.</p>
<p>Détecteur fin de course</p> 	
<p>Batterie</p> 	<p>Moteur et interface de puissance</p> 