



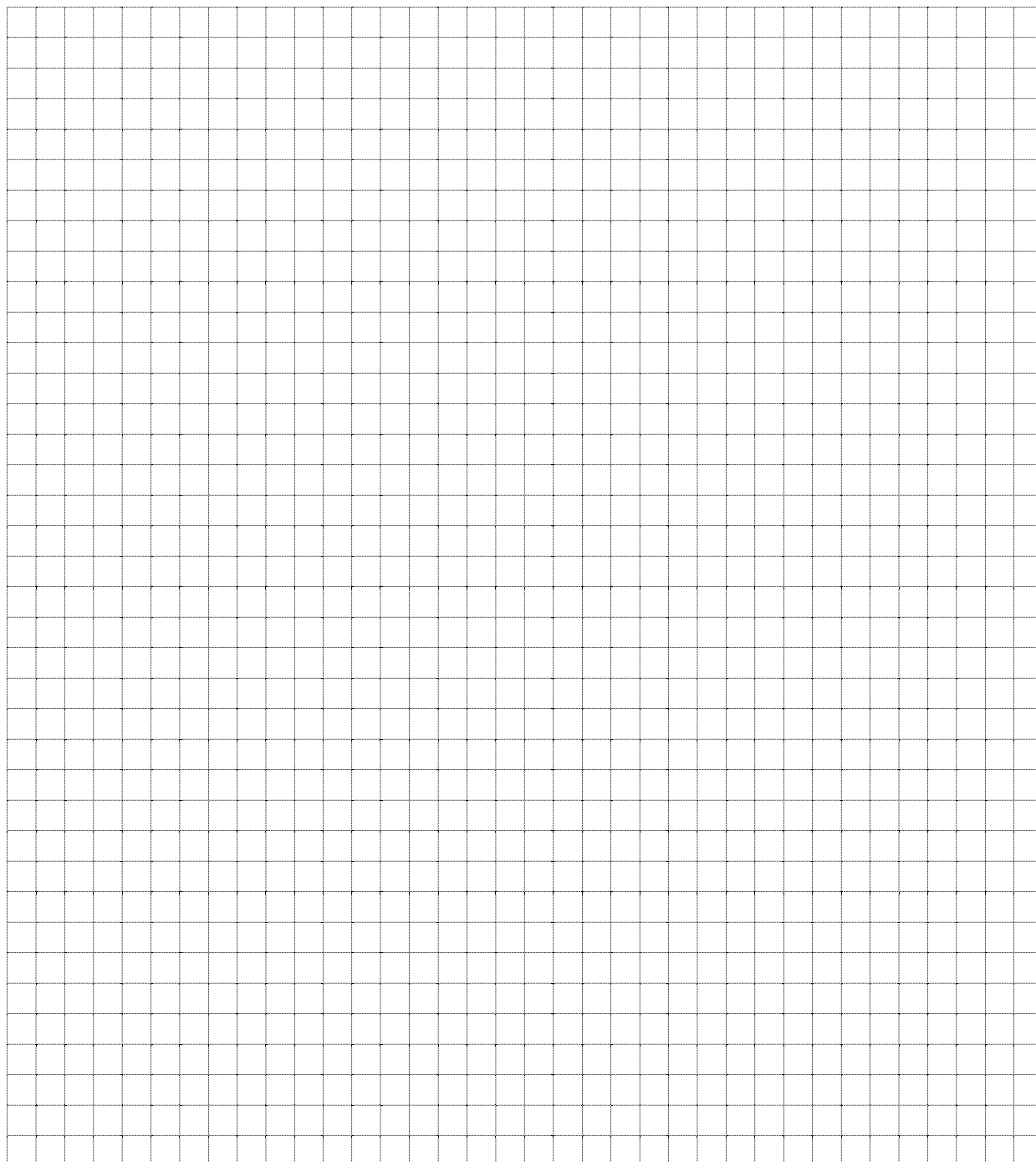
Concevoir, modéliser et réaliser le robot

Nom : Prénom : Classe :

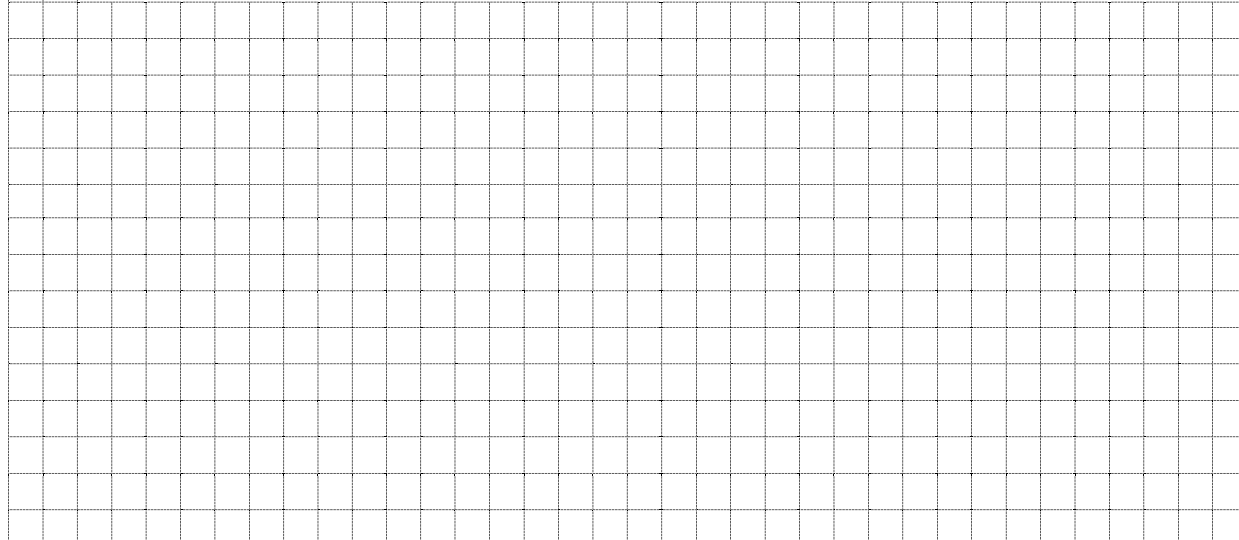
1- Comment représenter puis modéliser les pièces de notre robot en vue de leur fabrication ?

Croquis du robot ci-dessous :

Vue de dessus du châssis du robot :





Vue de face du châssis



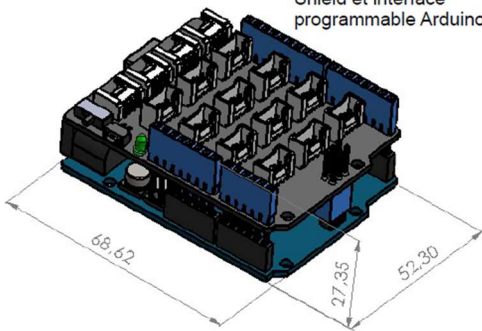
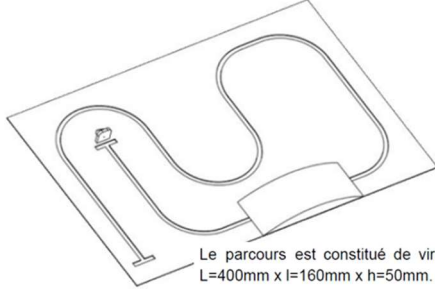

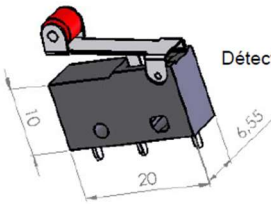
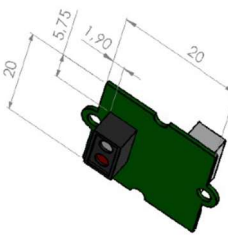

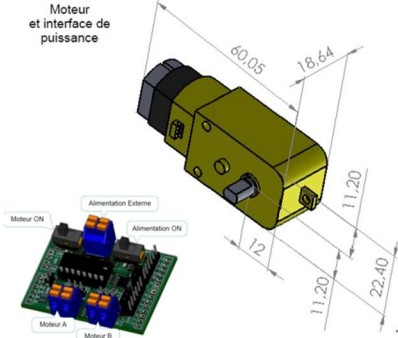
2- Comment assembler virtuellement le robot ?

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 :skpdxfgrlxf
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>