

liens pour bras Robot

[Bras robot Thor](#)

[Arduino et Processing avec un Bras robot Mon club Elec](#)

[Bras robot miniature](#)

[Un autre Bras Robot](#)

Docs

[ppe_bras_robotise.pdf](#)

Datasheets

Le Bras Robot à réaliser

Le matériel utilisé

- Un arduino Uno



◦

[Uno](#)

- Un shield : Arduino sensor shield V5



◦

[Sensor shield V5](#)

- 5 servo-moteurs S3003 Futaba



◦

[S3003](#)

- 2 servo-moteurs Tower pro Sg90



◦

[Sg90](#)

- Base RHB101 pour bras robotique 360°



o

la base

- Des pièces à imprimer avec l'imprimante 3D



o

les pièces en 3D

- De la petite visserie



o

Vis (exemple...)

- Une alimentation 230V - 5V 2,5a



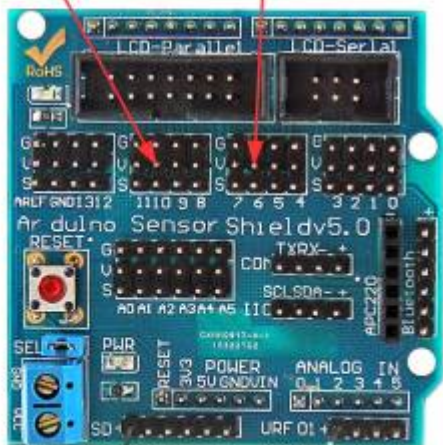
o

Alim 5v 2,5a

Le Câblage

- [robot6axes_schema-raccordement001.pdf](#)

- R4 => Sortie 4 => base tournante
- R5 => Sortie 5 => 2 servos // support bras equiv Tronc
- R6 => Sortie 6 => 2 servos // support bras equiv Tronc
- R7 => Sortie 7 => equiv epaule
- R8 => Sortie 8 => equiv poigner
- R9 => Sortie 9 => Pinces
- R10 => Sortie 12 => equiv coude



Les programmes

- [Projet_Robot_6axes_080520171808_GL](#)

Exemples de programmes :

[programmes bras robots exemples](#)

Librairies

Les tests

Les Vidéos

Le robot assemblé

From: <http://chanterie37.fr/fablab37110/> - Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault

Permanent link: <http://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:bras-robot&rev=1655472664>

Last update: **2023/01/27 16:08**



