

## 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°



◦

la base

- Des pièces à imprimer avec l'imprimante 3D



◦

les pièces en 3D

- De la petite visserie



◦

Vis (exemple...)

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



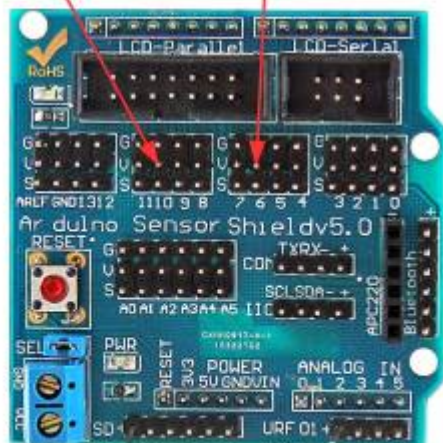
◦

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>

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



