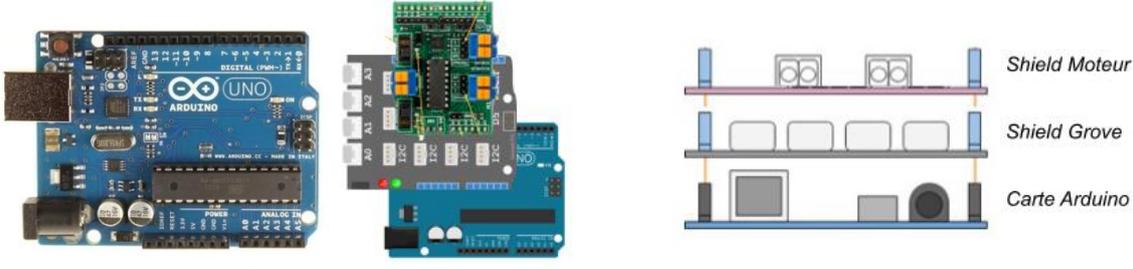
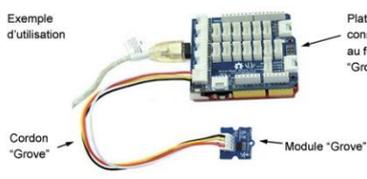
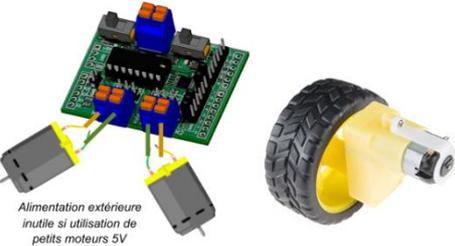


Réalisation du châssis

⇒ Dessiner le châssis qui permet l'assemblage du robot.

1. Les contraintes dimensionnelles & techniques

Vous disposez des composants ci-dessous. Pour les placer sur le châssis, il faut respecter leurs dimensions.
Le robot doit être le plus compact possible.

	
<p>Carte de programmation ARDUINO Uno</p>	
 <p>Exemple d'utilisation</p>  <p>Platine avec connecteurs au format "Grove"</p> <p>Cordon "Grove"</p> <p>Module "Grove"</p>	
<p>Carte Grove pour connecter des capteurs</p>	<p>Capteurs de ligne</p>
 <p>Alimentation extérieure inutile si utilisation de petits moteurs 5V</p>	
<p>Carte de pilotage de moteurs ArduMoto (ici montée sur la carte Uno) + moto-réducteur + roue ø 65mm</p>	<p>Servomoteur 360°</p>
	
<p>Coupleur de pile 9V spécial Arduino</p>	<p>Roue libre (Ball caster avec bille métal ø 9,5mm) Hauteur 10mm sans cale Entraxe : 13,4 mm</p>

2. Travail : dessiner le châssis & le fabriquer (cfao)

1. Vous devez trouver des solutions techniques d'assemblages (voir documents ressources), disposer les composants sur un croquis en indiquant leur montage (prendre les mesures des éléments inconnus).
2. Réaliser un dessin au propre à l'échelle 1:1 avec cotation du châssis. **Rappel : Le robot doit être le plus compact possible (avoir les dimensions les plus petites possibles)**
3. Transposer votre dessin sous GCFAO, nous utiliserons comme matériau du PVC expansé d'épaisseur 3mm.
4. Après contrôle du professeur, imprimer votre châssis et préparer l'usinage à la fraiseuse numérique.