

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

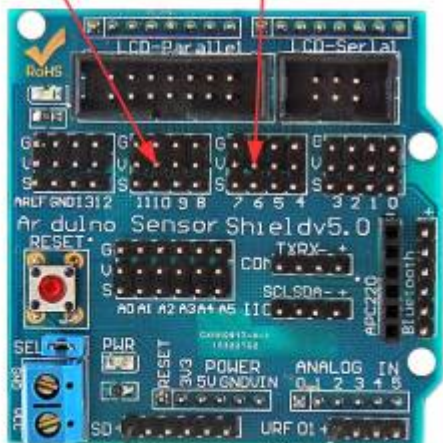


◦ [Alim 5v 2,5a](#)

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

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

Last update: 2023/01/27 16:08



