

## Comment placer et fixer les différents éléments sur le support ?

a) Les micros rupteurs restent fixes sur les robots

Rôle : Détecter les contacts avec les obstacles

Emplacement : à l'avant du robot

Fixation : avec des vis



b) les servo moteurs doivent être démontable rapidement

Rôle : Mettre en mouvement le robot

Emplacement : Sur les côtés

Fixation : Avec 4 vis et écrous



c) La carte de pilotage doit être démontable rapidement

Rôle : Piloter les mouvements du robot

Emplacement : Sur le dessus du robot au centre

Fixation : Avec deux ou quatre vis



d) Le support 3 piles doit être démontable ou non

Rôle : Alimenter en énergie électrique

Emplacement : sur ou dessous le robot

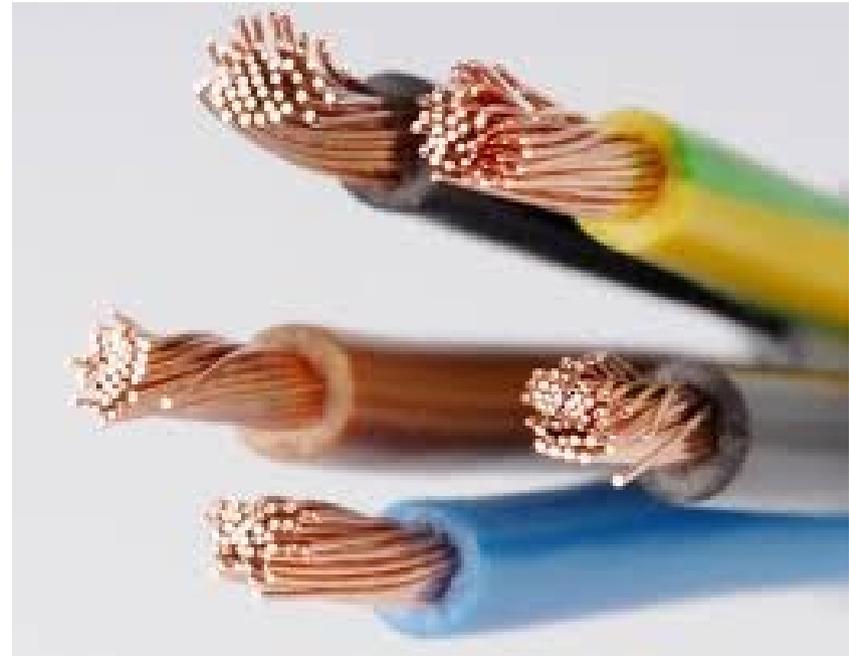
Fixation : avec des vis



e) Les câbles doivent être démontables

Rôle : Distribuer l'énergie électrique

Fixation : brasure à l'étain



Réalisation du support :

1) type d'usinage

C'est du fraisage

2) Pour découper une plaque de pvc :

Machine : Cisaille

Opération : cisailage

3) Pour plier une plaque de PVC :

Machine : thermoplieuse

Opération : thermopliage

## 4) Schéma du charly robot



1- Bouton arrêt d'urgence

2- Bouton marche / arrêt

3- Outil : fraise

4- Moteur

5- Capot de protection

5) La pièce est maintenue grâce à de l'adhésif

6) Réalisation du support :

Étape 1 : Réaliser le dessin de la pièce

Etape 2 : Paramétrer l'usinage ( vitesse, profondeur, etc...)

Etape 3 : Fixer la pièce sur la machine

Etape 4 : Lancer l'usinage

Etape 5 : Retirer la pièce et la contrôler