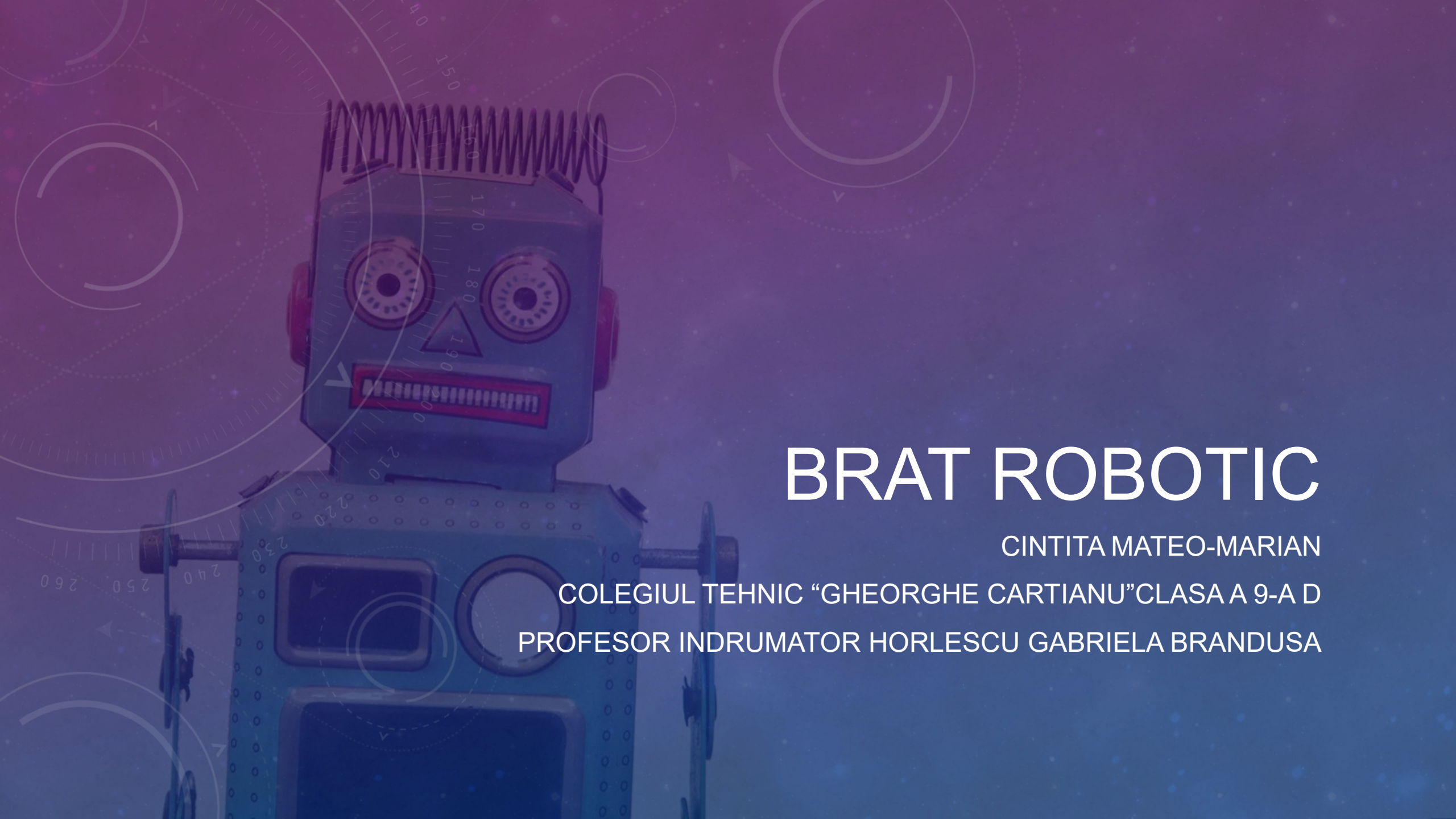


BRAT ROBOTIC

CINTITA MATEO-MARIAN

COLEGIUL TEHNIC “GHEORGHE CARTIANU”CLASA A 9-A D

PROFESOR INDRUMATOR HORLESCU GABRIELA BRANDUSA

MATERIALE HARDWARE SI SOFTWARE

- Vom folosi un material numit PLA pentru printarea pieselor necesare care la randul lui va fi incalzit la 200 °C
- Cu ajutorul a 4 servomotoare mari si unul mic vom crea miscarea degetelor si a bratului.
- Arduino Uno este un program pentru controlul servomotoarelor.
- Un breadboard pentru realizarea conexiunilor.
- O sursa externa de 5V.

PASUL 1.MONTAREA ROBOTULUI

- Vom lipi partea de mijloc a brațului cu partea de sus, se va folosi super glue sau vom lipi cu ajutorul letconului.

fig.1

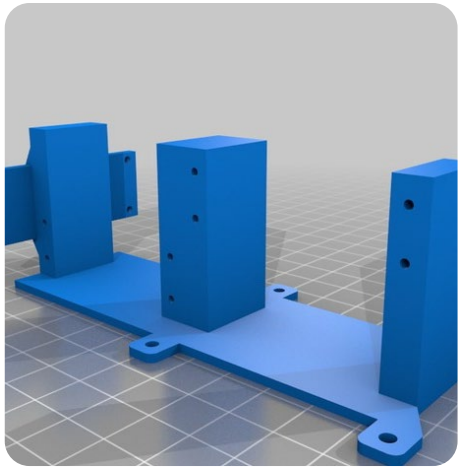
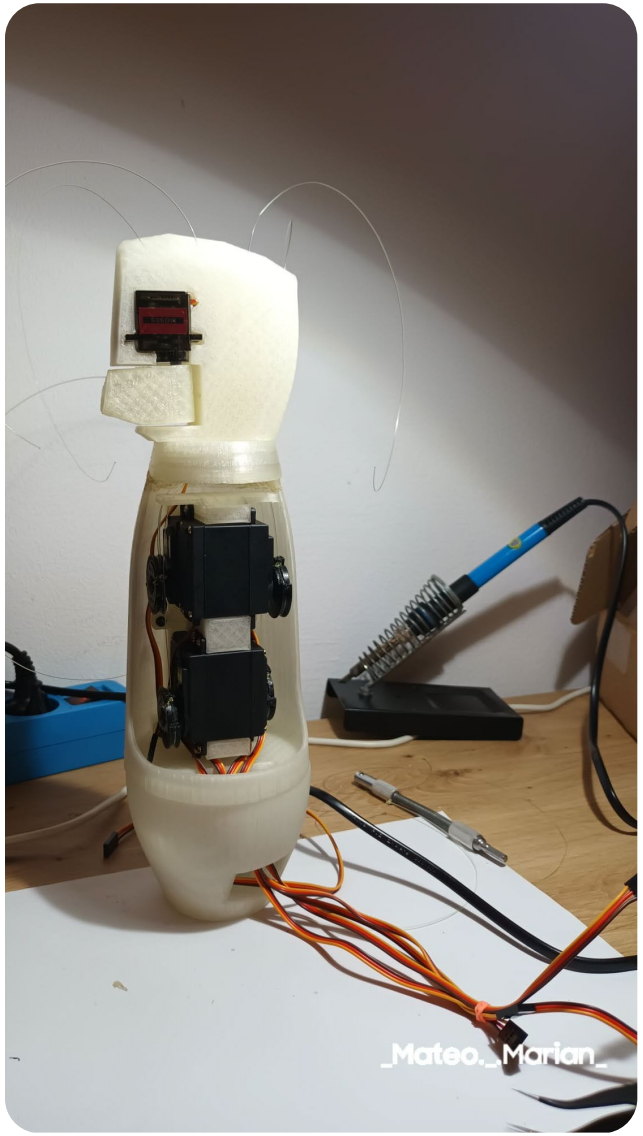


fig.2



PASUL 2. MONTAREA MOTOARELOR

- Montarea motoarelor
  - Vom folosi :
    - 4 servo motoare mari
    - 1 servo motor mic
    - Pisele din fig.1 si din fig. 2 care se vor monta pe suporturile realizate pentru motoare

PAS3. MONTAREA DEGETEOR ȘI OBTINEREA PRODUSULUI FINAL

- Pentru montarea degetelor vom folosi :
  - Piesele printate fig.1
  - Elastic
  - Super glue
  - O ață (struna de 0.5mm diametru)

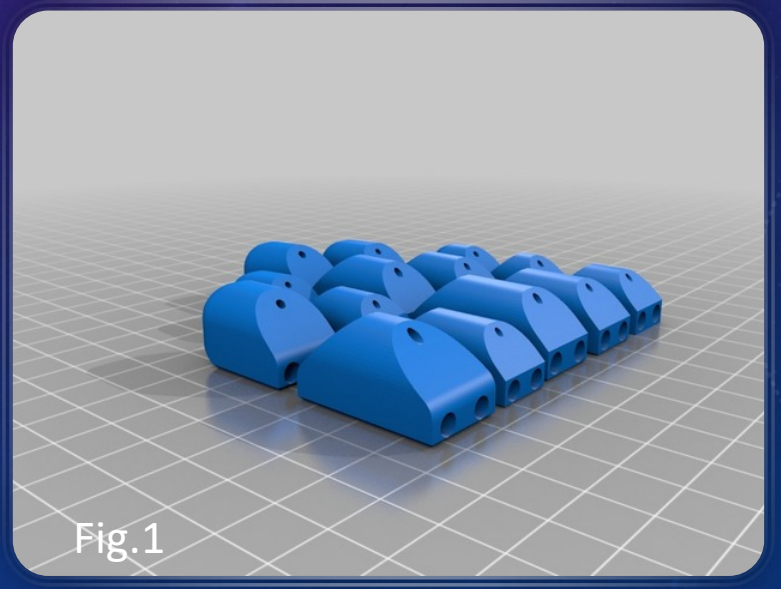


Fig.1