

Kakubot

Sommaire :

-Composants

-Pièces à imprimer en 3D

-autre matériel

-Réalisation du DrawBot

-L'alimentation

Composant :

-Arduino Uno x1

-CNC Shield V3.0 x1

-Moteur 17HSM Series x1

-servo moteur

Pièces à imprimer en 3D :

-Contre poids x3

-support moteur x2

-Gondoles x1

autre matériel :

-poulies x1

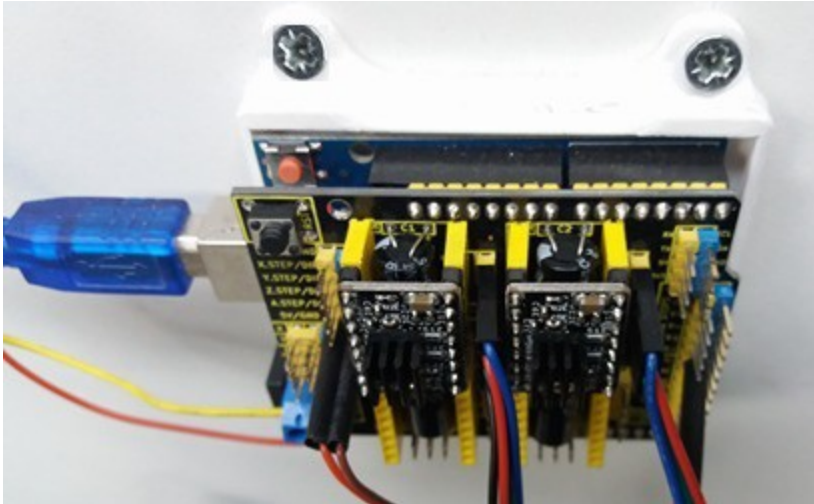
-courroie x2

-Alimentation 12V

-Support (planche de bois par exemple)

Réalisation du DrawBot

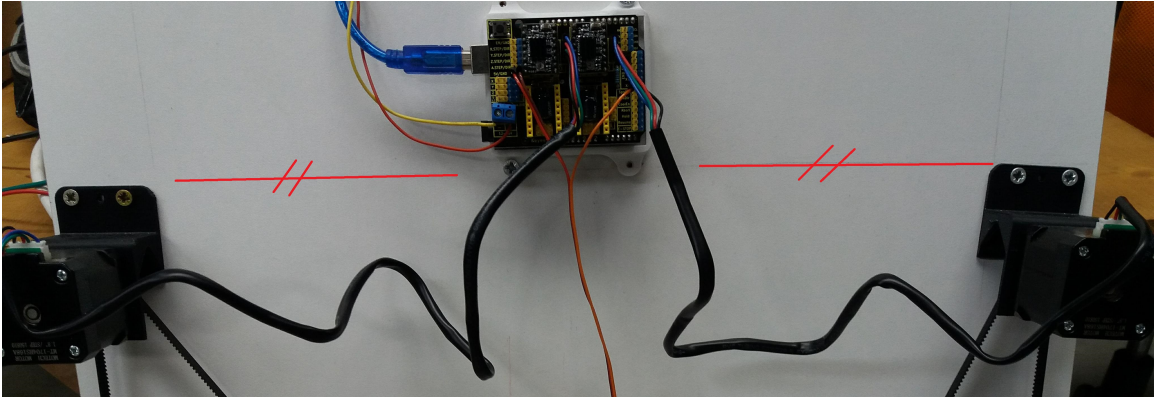
1er étape



Installer sur le haut de votre planche votre arduino sur un support.

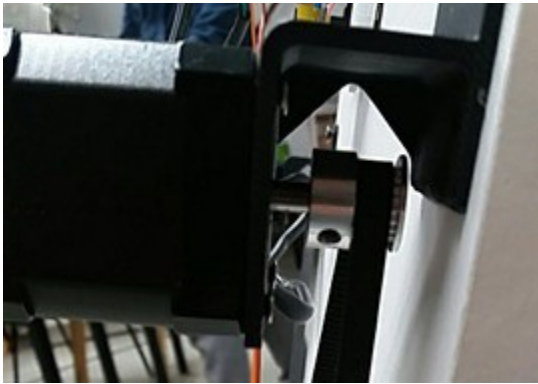
Placer ensuite votre shield par dessus comme ci dessous.

2eme étape



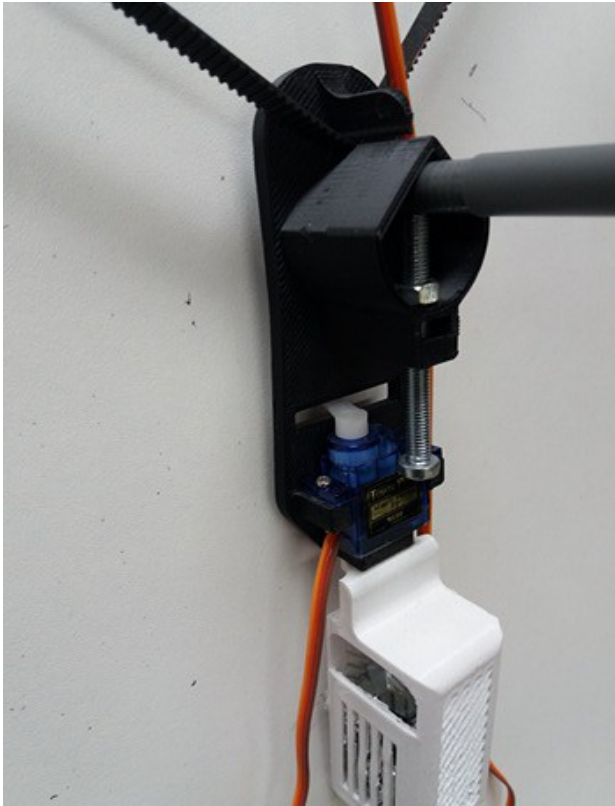
Installer les moteurs de chaque coté de la planche (à l'aide des supports moteur) à égale distance avec l'arduino.

Les moteurs devront être équipés d'une poulie afin de



pouvoir y glisser la courroie.

3eme partie

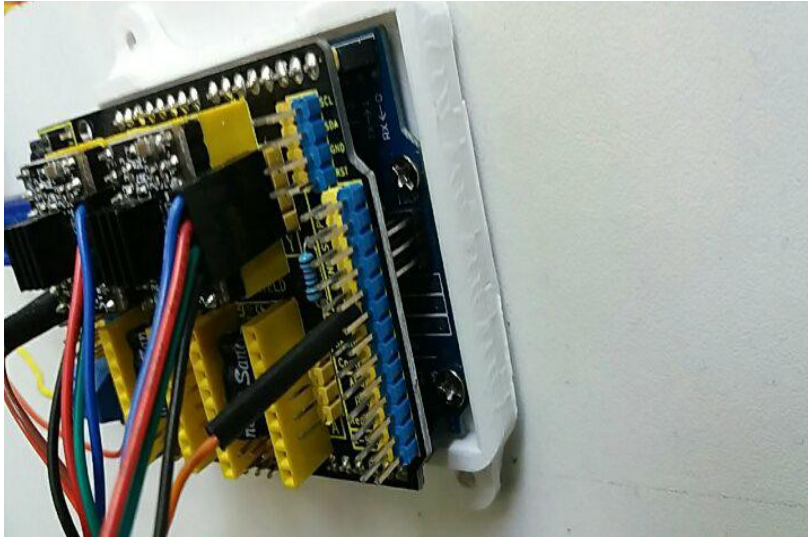


La gondole permettra à l'aide d'une vis de stabiliser le stylo.

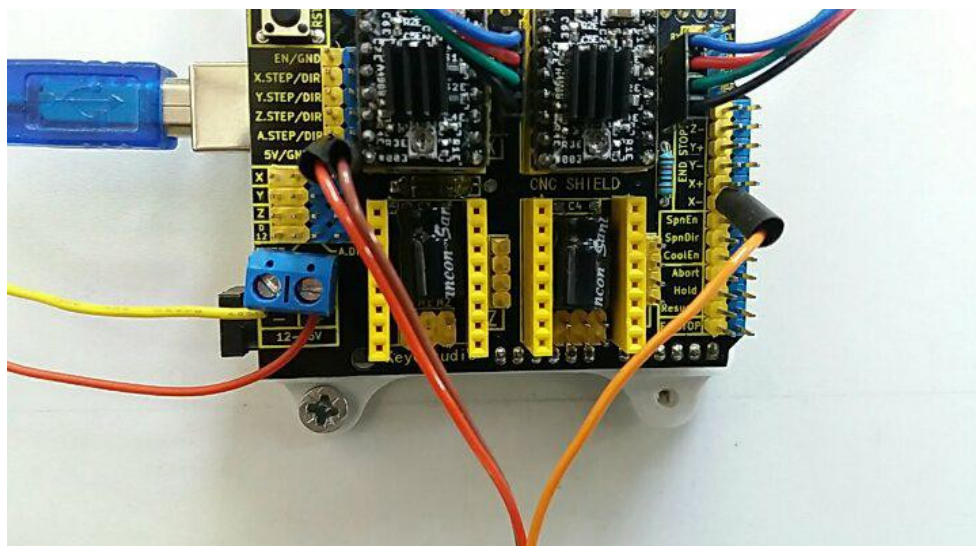
Il faudra aux préalable installer des contrepoids de chaque coté de la courroie ainsi que sur la gondole.

Branchement

Brancher les moteur de la façons suivante :



Le servo moteur se branche sur le 5V et la terre, ainsi que sur X- :



L'alimentation :

Il ne faut pas oublier que les moteurs sont alimentés en 12V et que l'arduino alimente seulement en 5V !

Une alimentation branchée sur le shield sera donc nécessaire pour alimenter les moteurs.