

PAJET – Bras robotisé 6 axes

PROBLÉMATIQUE : Comment réaliser un bras robotisé 6 axes capable d'effectuer du suivi de trajectoire ?

OBJECTIFS :

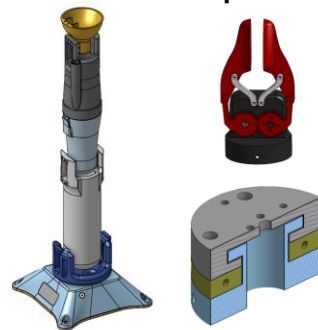
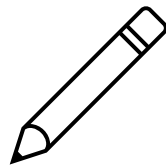
- Réaliser un bras robot capable de se déplacer dans l'espace avec une précision de 0,5 cm selon plusieurs modes,
- Pouvoir contrôler le robot grâce à un logiciel,
- Capable de soulever 50g,
- Le robot doit être transportable, compact et léger.

RÉSULTATS :

- Le PAJET est capable de se déplacer par rapport à une position finale ou par enregistrement de positions,
- La précision souhaitée est atteinte,
- Le module de vision n'est pas complètement implémenté mais est fonctionnel,
- Capable de soulever 70g,
- Le logiciel de contrôle est fonctionnel,

DÉROULEMENT : Réalisation prototype

Étude théorique



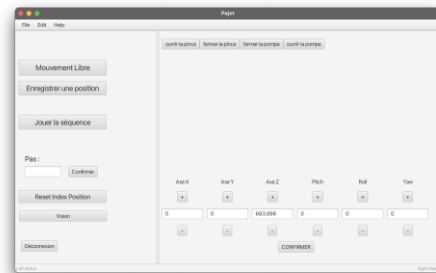
Vérification études



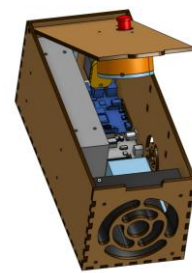
Implémentation du module de vision



Programmation du robot



Programmation du logiciel



Boîtier d'alimentation

