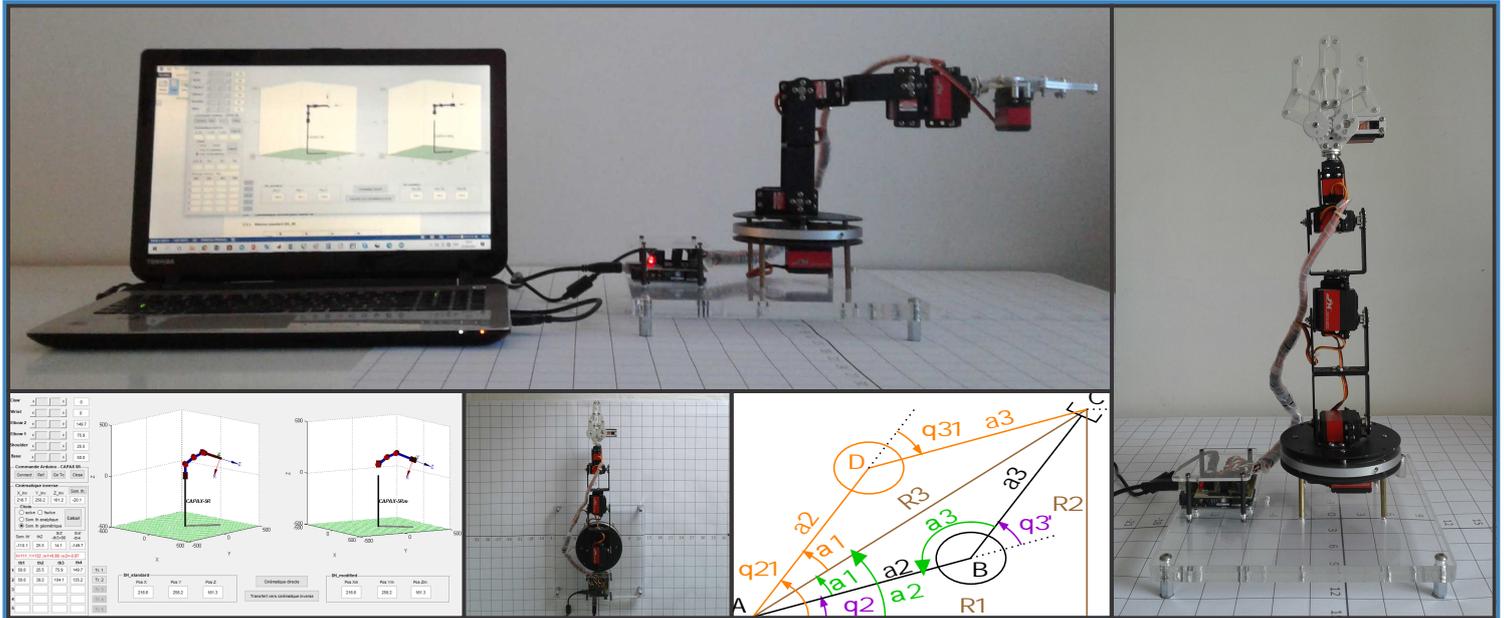


Bras manipulateur CAPAX-6DOF®



Caractéristiques générales

- 6 degrés de liberté : au choix 4 ou 5 articulations rotatives
- Base carrée (25 cm * 25 cm) en plexiglass (15 mm) assurant la stabilité du bras en mouvement.
- Longueur du bras en rotation : 38 cm, Hauteur totale du bras : 49 cm.
- Interfaçable avec l'environnement hardware ARDUINO® (Plug & play)
- Interfaçable avec l'environnement logiciel MATLAB® et LabVIEW®.

Caractéristiques des servomoteurs

- Alimentation : 4.5/6V, Couple : 17/20 kgcm, Angle de rotation : 0-180°
- Vitesse de rotation angulaire = 6.16 rd/s (sans charge)
- Mécanisme : engrenage interne en métal.

CAPAX-6DOF est livré assemblé ReadyToUse avec

- Carte ARDUINO® UNO, Shield SERVOMOT : connexion des servomoteurs avec la carte ARDUINO® UNO.
- Alimentation externe 5V/6A, câble USB.
- Tapis gradué (36 cm par 36 cm) pour la lecture des coordonnées du bras.
- Existe en deux versions : 5R (modèle redondant) ou 4R (modèle déterministe).
- Interface logiciel CAPAX-6DOF® - MATLAB® - IDE ARDUINO®
- 3 TPs (énoncé + correction)
 - ↳ TP1 : Modélisation DH et DH modifiée, Matrice de transformation Homogène.
 - ↳ TP2 : Cinématique directe utilisant Symbolic Tool Box ou la Robotic Tool Box.
 - ↳ TP3 : Cinématique inverse : Méthode Algébrique, Géométrique, Analytique ou Solveur.
- Plus d'information : <http://www.infoconsult.tn/fr/nos-produits/robot-6dof.html>