

Partie mécanique :

La partie mécanique a été conçue par Pite en collaboration avec Ponpon et Blur (voilà l'équipe est au complet !!) Merci à eux pour m'avoir supporté !!!

La pré-étude de cette partie fut conçue à l'aide du logiciel de dessin « HPP » (Hand, Pen & Paper), puis la modélisation a été faite sur Catia V5 durant mon dernier semestre d'études en parallèle de mes cours, (merci aux techniciens pour m'avoir laissé l'entrée au local sans souci !!!)

Le robot :

Le robot peut être décomposé en deux parties : partie Déplacement, partie Gestion des déchets

Partie déplacement :

Cette partie se compose de :

- L' emplacement pour la carte électronique, les batteries (ben oui c'est mieux si on ne les oublie pas !!!)
- Il faut rajouter en plus deux moteurs de marque MDP prêtés par le Club de Robotique de l' Association des Etudiants (AE) de l'UTBM
- Comme pour tout bon robot, 3 points de contact avec le sol sont le plus conseillé !!! , donc, notre troisième point d'appui est une bille porteuse se trouvant au centre arrière du robot.

Partie gestion des déchets :

Cette partie se compose de :

- Une pelle opaque possédant les télémètres infra-rouges afin de faire la différence entre les cannettes et les bouteilles.
- Un rouleau afin d'avaler les déchets, ce rouleau est composé de lamelle caoutchouc disposé en « V » vers le centre de la pelle afin d'orienter les déchets.
- Un ascenseur qui permet de monter et d'éjecter les déchets grâce à un plan incliné situé en haut du robot

