

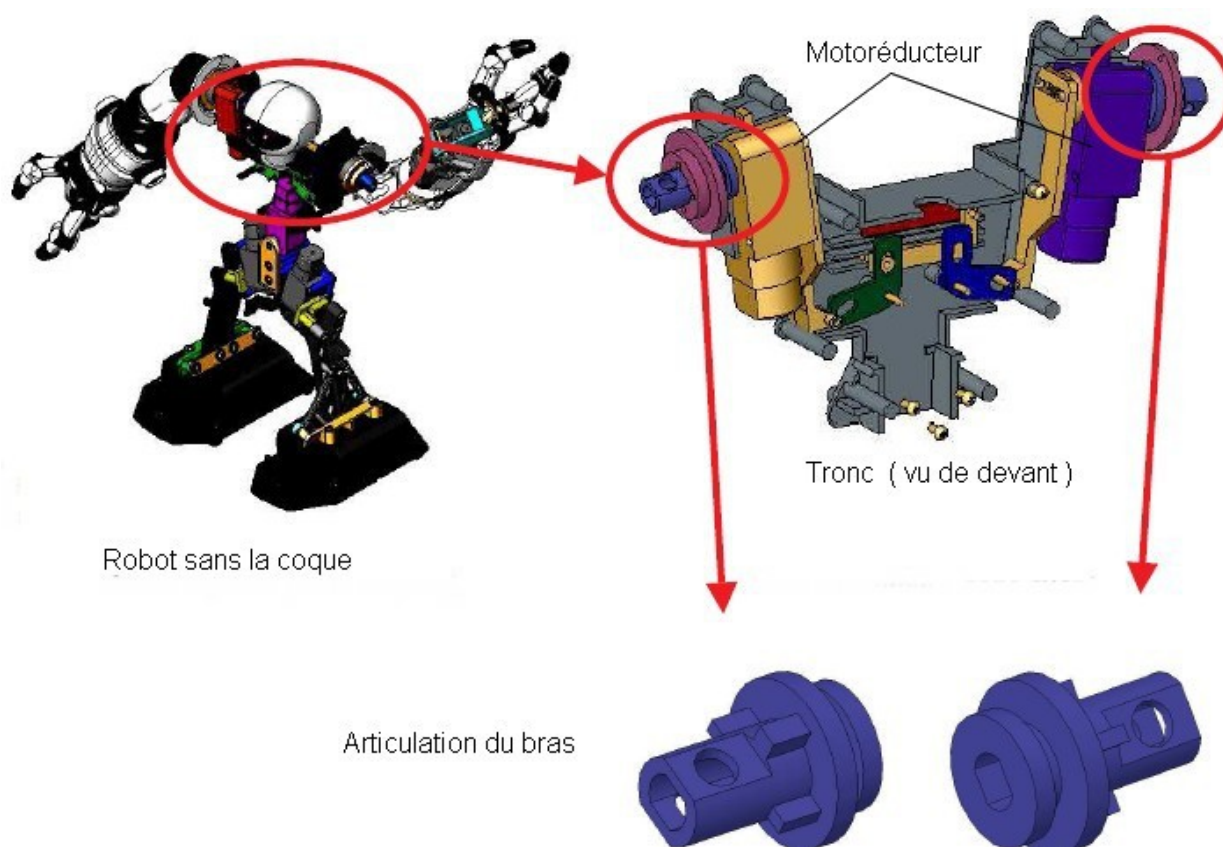
	<p>Première STI2D</p>			<p><i>Thème n°2</i> Robot Sapiens</p>
<p>TRONC COMMUN</p>			<p>TP1i SW Modeleur 3D Initiation à SolidWorks</p>	

Robot Sapiens est un jouet perfectionné télécommandé qui comporte **7 moteurs** permettant la mise en mouvement de ses membres.

L'étude suivante a pour objectifs la découverte et l'apprentissage d'un modeleur volumique Solidworks. Pour ce faire, on propose la démarche suivante :

- Visualisation du produit (robot Sapiens) :
 ➤ *Observer le [fichier vidéo \(AVI\)](#).*
- Analyse de la cinématique (mouvement) de levée d'un bras :



Le moto-réducteur situé dans chacune des épaules entraîne en rotation la pièce « Articulation du bras » sur laquelle est monté le bras lui-même.

1. ETUDE DES FORMES D'UNE PIÈCE SIMPLE ET RÉALISATION VIRTUELLE À L'AIDE DU MODELEUR VOLUMIQUE :

- A partir du dessin de définition (mise en plan) de la pièce, échelle 2:1, format A4H :

Compléter la fiche et réaliser la modélisation de l'articulation du bras.



Nom du volume	Surface ou plan d'esquisse	Esquisse (en noir) Origine (en rouge) Dimensions, relations et position (en bleu)	Mode d'obtention du volume	Résultat (dessin en perspective)
				<p><u>Étape 1</u></p>
				<p><u>Étape 2</u></p>
				<p><u>Étape 3</u></p>
				<p><u>Articulation</u></p>