

# LE ROBOT DE MANUTENTION STRUCTURE - IDENTIFIER



## OBJECTIFS DE L'ACTIVITE

- Analyser le fonctionnement et la structure d'un robot de manutention ;
- Identifier les entrées et les sorties ;
- Représenter le système par un schéma : chaîne d'information et chaîne d'énergie.

## PRESENTATION DU ROBOT DE MANUTENTION

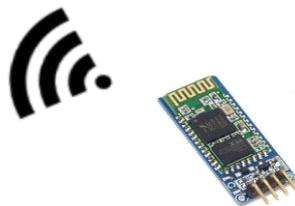
Le robot de manutention est utilisé pour stocker des marchandises sur palette dans des racks (étagères) à l'intérieur d'un atelier aux allées étroites. Pour gérer le déplacement lors de manœuvres délicates, le manutentionnaire (conducteur) peut descendre et piloter le robot grâce à un appareil nomade.

## RESSOURCES POUR L'ANALYSE DU FONCTIONNEMENT

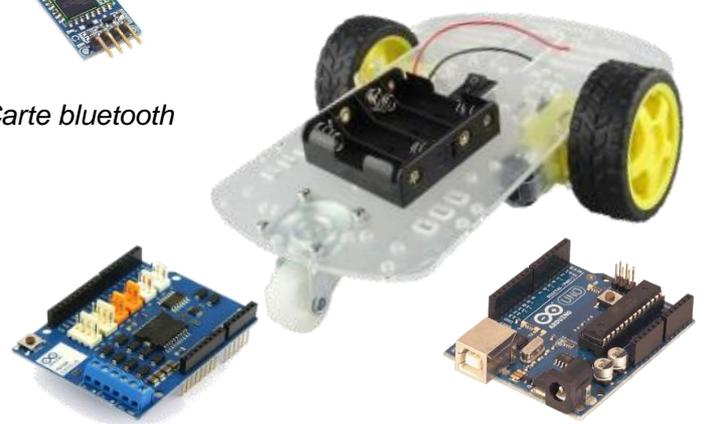
La structure du robot de manutention est reproduite à l'aide des éléments ci-dessous disponibles dans le laboratoire de technologie pour analyse :



*Appareil nomade*



*Carte bluetooth*



*Robot arduino*