

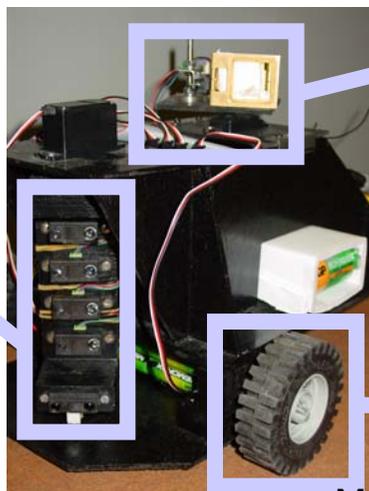
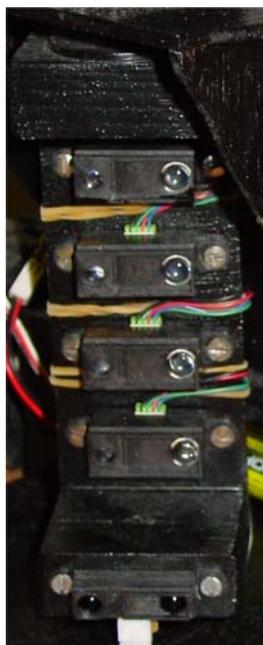
# *Robotique : repérage, déplacement et reconnaissance*

## 1. Caractéristiques du matériel

Notre robot (construction maison) dispose des fonctions matérielles suivantes :

- Deux Moteurs Indépendants :  
déplacement et direction
- Cinq capteurs de distance infra-rouge formant un radar : *vision proche*
- Un capteur de distance infra-rouge (longue portée) : *repérage dans l'espace*

Capteurs Infra-rouge



Moteurs

