

2003

## SYSTEMES MECANIQUES

### TRAINS D'ENGRENAGES.

*Démultiplication du couple* : augmenter la force que donne le moteur aux roues au détriment de la vitesse de rotation

x 27



Vis sans fin : mouvement bloqué dans un sens

x 72



### SYSTEME

### DIFFERENTIEL.

Permet aux roues de tourner à des vitesses différentes



## SYSTEMES QUI EQUIPENT LE ROBOT

### SUSPENSIONS.

Pivot :  
Les 2 parties du véhicule peuvent basculer l'une par rapport à l'autre

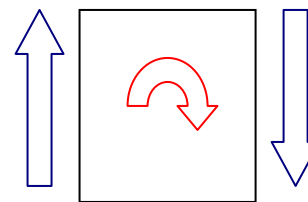
### BRIQUE RCX.

Centre nerveux du véhicule



### DIRECTION.

Type tank



### CAPTEURS DE LUMIERE.

Permet au robot de suivre une ligne noire

