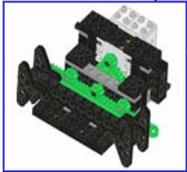


2003

- Direction à crémaillère
- 1 moteur de direction



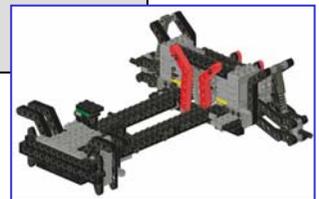
- Réducteur : 2,5
- 1 moteur sur chaque roue arrière



- Roues « jockey »
- Roue « chenillée »

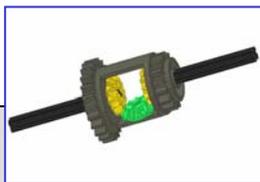


- Suspensions à ressorts
- Châssis rigide



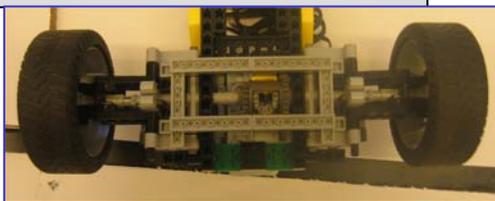
Différentiel :

- Réduit les frottements en tournant
- Désavantageux si roue « folle »



Interface Programmation Mindstorms:

- Guidage du robot



Groupe Y