



### ROBOT SLALOMEUR: LE ROBOT

Bauduin Marc, Jin Lin, Marin Gwennaëlle, Marteleur Renaud, Mathieu Alexandre, Morel Frédérique

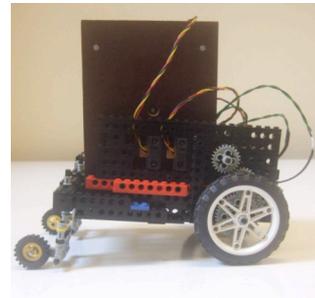
Département d'électromécanique

#### MOBILITE:

Utilisation de **roues arrières** désaxées pour permettre l'alignement



La roue de gauche est désaxée et peut donc tourner alors que la roue de droite ne fera que frotter sur le sol.



Inclinaison du robot:

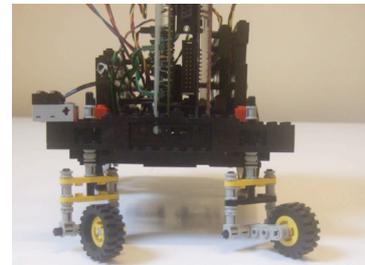
- Diminue les risques de **patinage**
- Diminue le **poids** appliqué sur les roues arrières

#### DIMENSIONS:

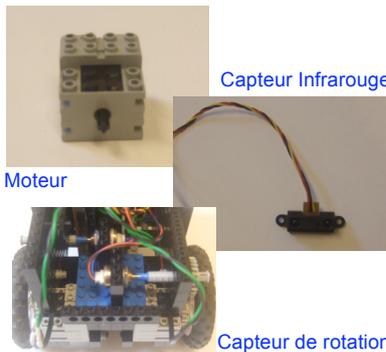
**Carte verticale** pour maximiser la place pour les différents composants (carte, capteurs, moteur, positionnement des roues,...)

Il doit être assez **petit** pour passer entre les obstacles.

Il doit être assez **grand** pour pouvoir contenir les capteurs et les moteurs.



Utilisation de **deux roues à l'arrière** pour mieux répartir le poids



Capteur Infrarouge

Moteur

Capteur de rotation

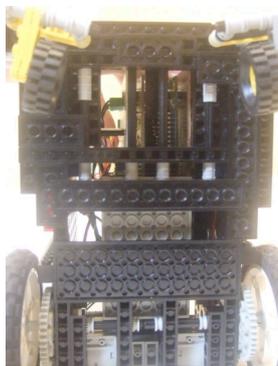
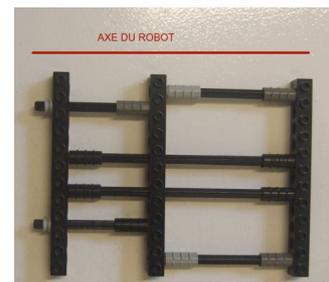


Plate-forme légère et résistante

#### RESISTANCE:



AXE DU ROBOT