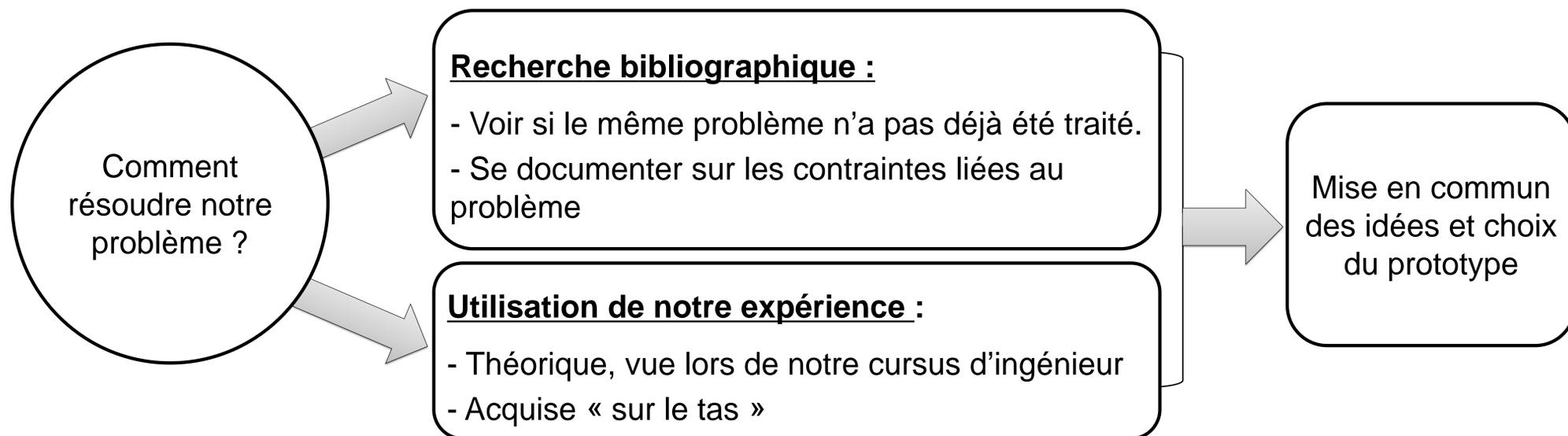


Robots Grimpeurs: Montée des Marches

AHDACH Anas, DENUIT Nicolas, FONTEYNE Maxime, HAYEZ Jules,
KADDOURI Jawad, PICCIRILLI Maxime, RASSON Nicolas
Filière électromécanique



Chaque groupe a développé un modèle de robot différent suivant ses propres choix, cependant le schéma de montée est toujours similaire:

Détection de la marche, soulèvement du robot, avancée, et c'est reparti!

Ci-après les 5 prototypes développés cette année et leurs étapes successives de montée des marches:

