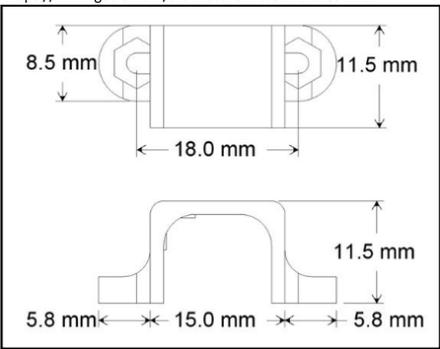
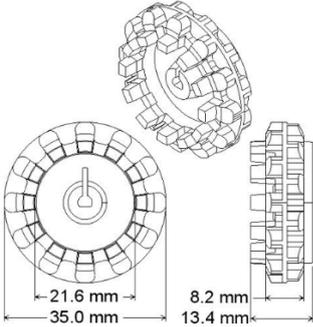


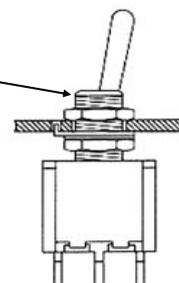
1 - Pour le déplacement du robots :

Composants	Image	Information
<p>Motoréducteur + roue</p>	 <p>Accessoires de fixation des motoréducteurs sur le châs-</p>	 <p>https://www.gotronic.fr/art-motoreducteur-2-axes-2214-</p> <p>8.5 mm, 11.5 mm, 18.0 mm, 11.5 mm, 5.8 mm, 15.0 mm, 5.8 mm</p> <p>Attention : par symétrie on retrouve le même emplacement pour la deuxième roue.</p>
<p>Roues Pololu 1090</p>	 <p>https://www.gotronic.fr/art-paire-de-roues-pololu-1090-21797.htm</p>	 <p>21.6 mm, 35.0 mm, 8.2 mm, 13.4 mm</p> <p>Un emplacement rectangulaire pour le passage de chaque roue motrice est à prévoir (comme sur l'exemple</p>  <p>Attention : par symétrie on retrouve le même emplacement pour la deuxième roue.</p>
<p>Roue libre 3/8"</p>	 <p>https://www.gotronic.fr/art-roulette-a-bille-metal-mini-</p>	 <p>17 mm</p> <p>https://www.gotronic.fr/art-roulette-a-bille-metal-mini-q-19394.htm#compte_desc</p>

2 - Pour mettre en fonctionnement le robot suiveur de ligne



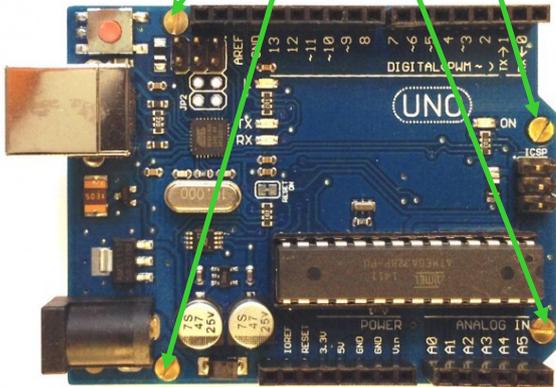
1 trou de diamètre 5mm



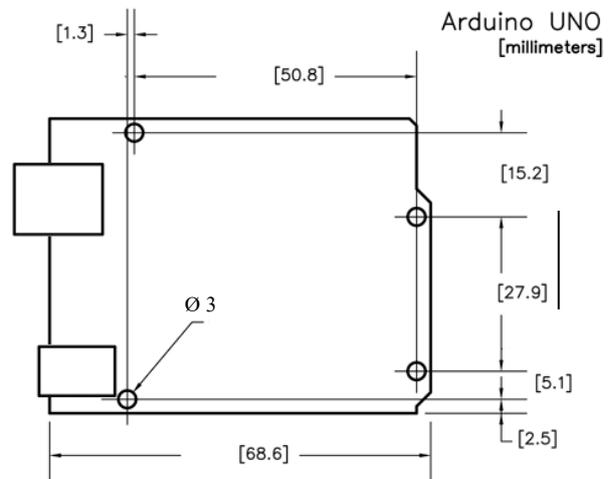
<http://www.velleman.eu/products/view?id=2480>

3 - Carte arduino et module groove à fixer sur le support :

4 perçages pour la fixation



<http://duinoedu.com/store1/fixations/224-kitrehausseuruno.html>



https://c91d6e94-a-de78a65d-s-sites.googlegroups.com/a/collegelouisarmand.com/concours-telebot/tutoriel/les-elements-du-robot/arduino_uno_dims_lg.png?

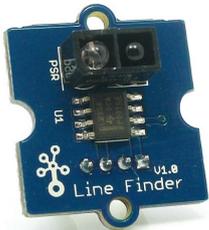
4 - Pour suivre les lignes :

Position des capteurs sur le châssis

Lors de la recherche de solution pour suivre une ligne noire, vous avez validé la solution :

2 capteurs suiveur de ligne.

Contrainte : Il faut prévoir sur le châssis 2 trous de diamètre 3mm pour la fixation du capteur;



<http://wiki.seeed.cc/Grove->

La distance entre le centre des trous et le bord du châssis doit être de 2,5mm.

Il faudra également espacer les centres des 2 trous de 80 mm afin que les 2 capteurs soient en dehors de la ligne noire. (voir schéma ci-dessous).

Attention les capteurs doivent être placés de part et d'autre du châssis pour pouvoir suivre la ligne.