
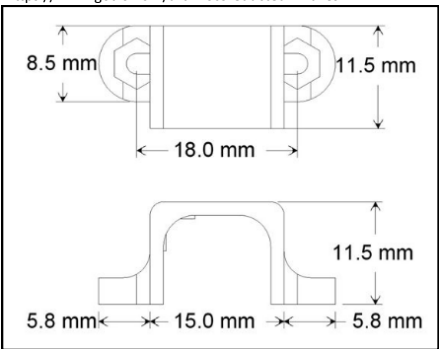

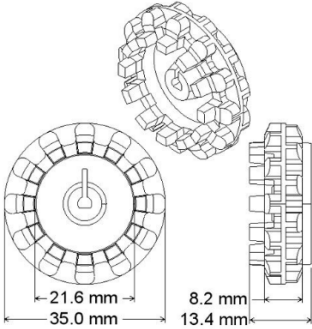


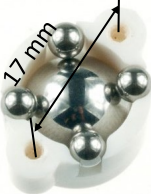


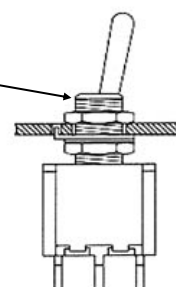
## 1 - Pour le déplacement du robots :

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

## 2 - Pour mettre en fonctionnement le robot suiveur de ligne

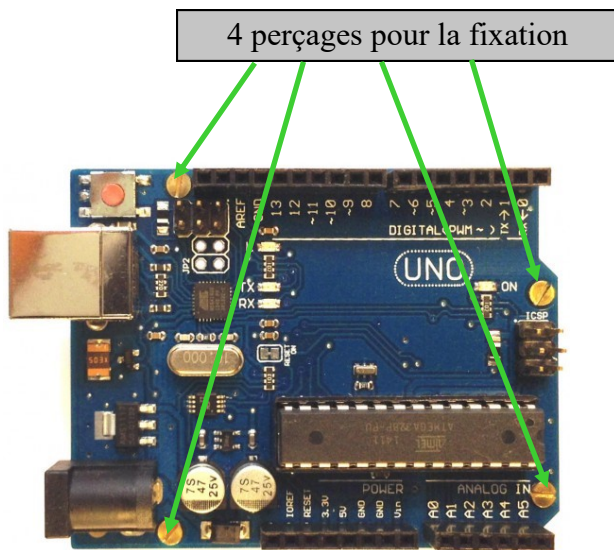


1 trou de diamètre 5mm

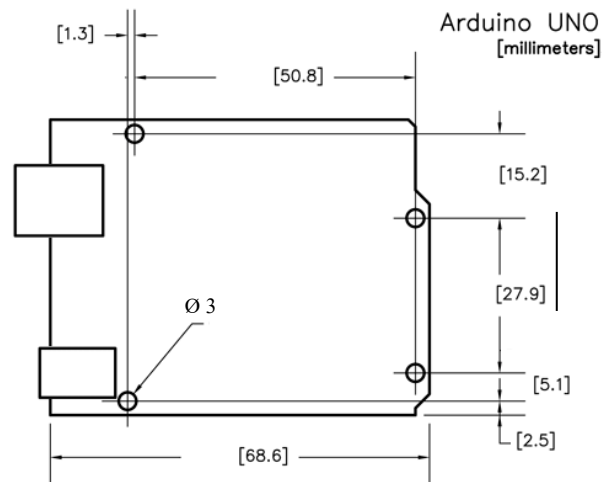


<http://www.velleman.eu/products/view?id=2480>

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



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

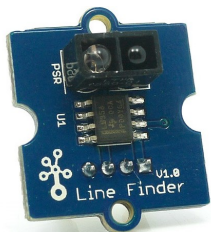
### 4 - Pour suivre les lignes :

#### 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.**