

Dans l'ordre de haut en bas :

- La **plateforme**
- De part et d'autre du porte bloc piles les **supports de servomoteurs**.
- Le **porte capteur de distance**.

- **Etape 2** : coller les 2 supports de servomoteurs sur le porte bloc piles. Les 2 servos viennent toucher le petit dossier qui empêchera le bloc piles d'aller vers l'avant. **Bien faire coïncider** les ouvertures rectangulaires par où doivent passer les fils de liaison des servos avec les évidements prévus sur le porte piles. Voir photo ci-dessous.

