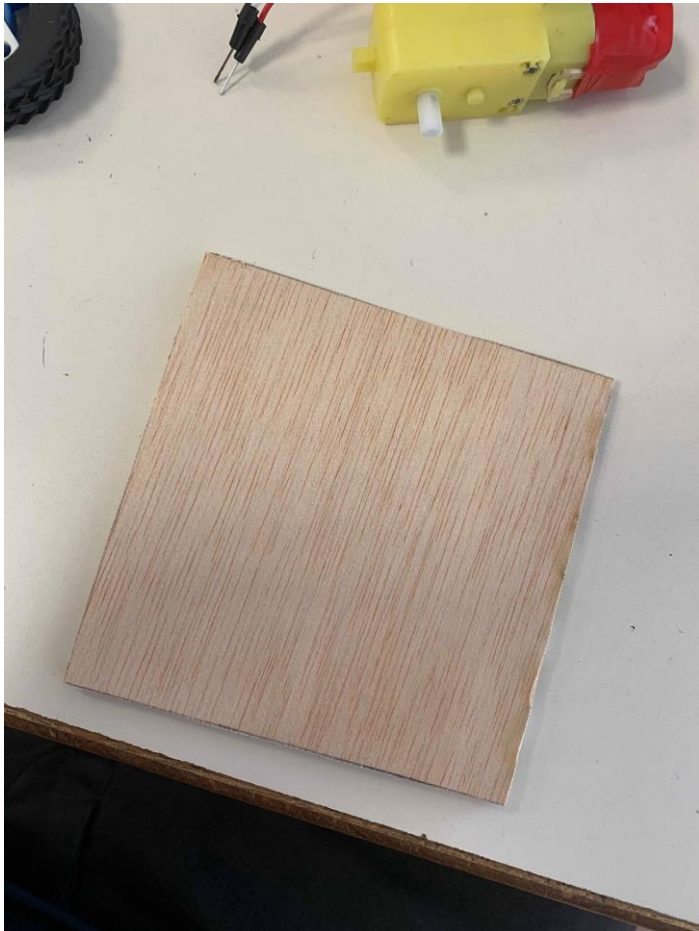


### Rapport séance 3 Arduino 06/01/20

Aujourd'hui je suis censé réaliser la version finale du Robot Labyrithinator.

Pour ça j'ai d'abord réalisé un socle en bois de 10cm par 10cm pour faire la base du robot. Ce socle a été fait à la scie à bois et fini à la lime pour un rendu parfait.

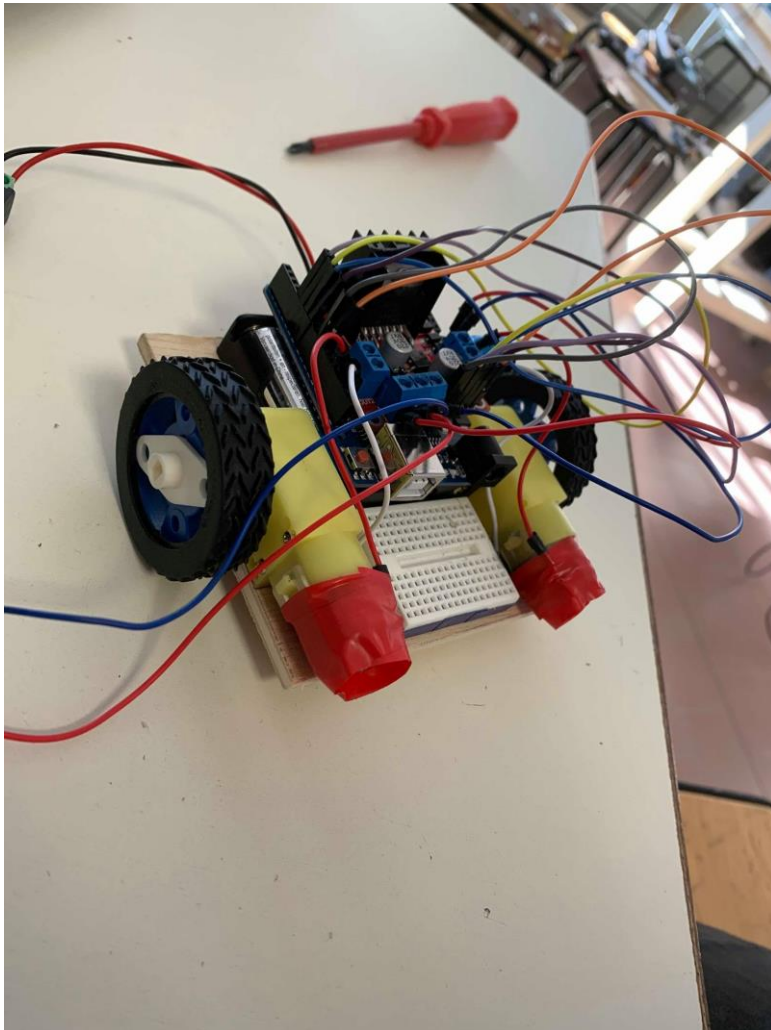


Après j'ai dû chercher des roues car les changements de moteurs avaient fait que les anciennes roues ne convenaient plus, nous avons donc opté pour une paire de roues fines et très sympas avec des petits grips assez jolie.



A partir de la on passe au montage finale avec les moteurs les piles les roues et les cales.

J'ai donc commencé par coller les moteurs au socle avec le pistolet a colle, par la suite j'ai aussi collé les piles et positionné la carte Arduino, la plaque a trou et le quadruple pont en demi H.



Il va quand meme falloir trouver des fils plus petit pour gagner en espace dans le robot.

Ci-dessus on peut observer un robot un peu bancal malheureusement car il n'a que 2 roues... J'ai donc fait des cales a partir d'une balle de ping pong que j'ai d'abord coupé avec la petite scie a métaux car je me suis dit que les dents de la scie a bois allaient la détruire, après ça j'ai fini a la lime et au papier de verre pour mettre a niveau et faire en sorte que tout soit parfait. (photo ci-dessous).

