



## **Robot Principal**

Capteur à ultrasons

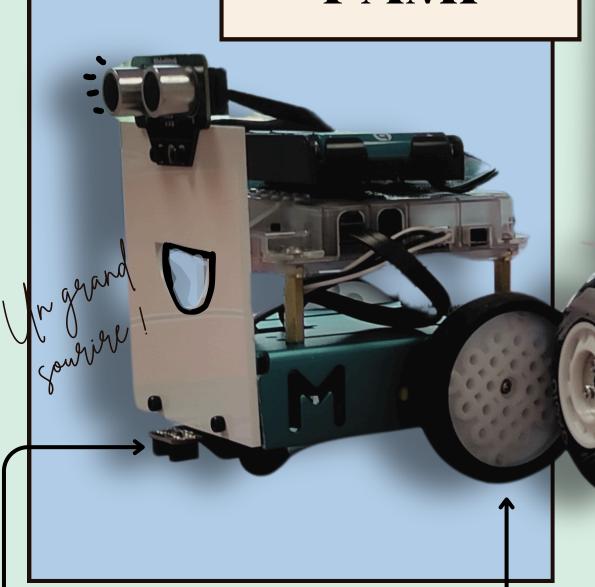
Bouton d'arrêt

Gyroscope

Powerbank 12V et USB 5V

Roue et moteur pas à pas

## **PAMI**



-Détecteur de ligne

Roue et moteur à courant continu

## Stratégie

Un robot qui roule droit vers la coupe Barbe pour pivoter les panneaux solaires

Carte Arduino et shield CNC

## Équipe Tuxae (FR):

Adam, Angela, Fanny, Jacques, Théo, Thomas C., Thomas R., Tien-Thinh, Rény, Romain, Younes