

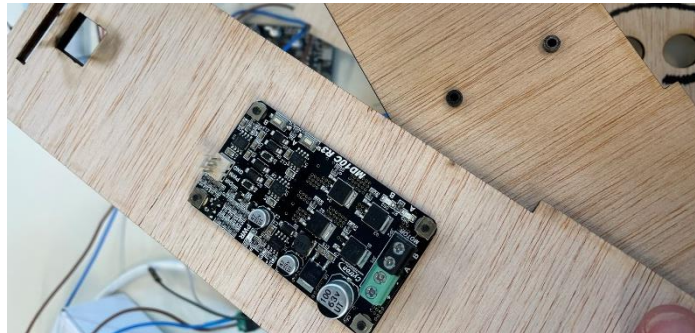


Objectifs de la séance :

- Fixer les drivers aux planches
- Fixer les planches au châssis
- Trouver une solution pour partager l'alimentation autre que des dominos.

Réalisations :

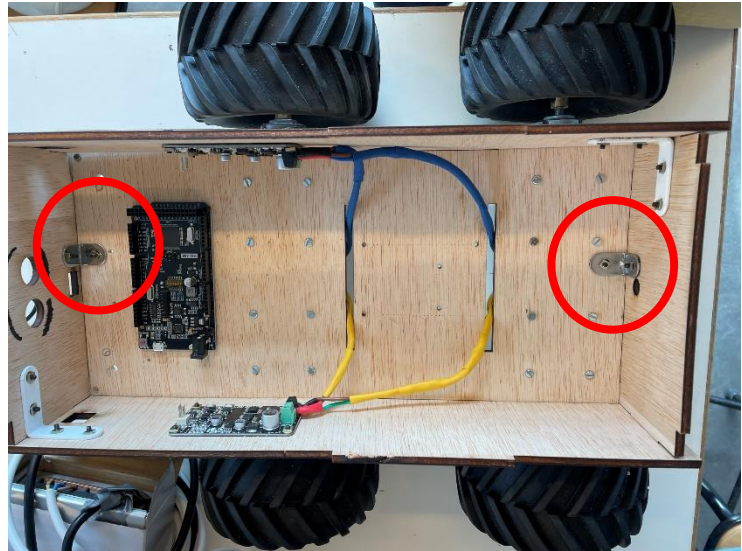
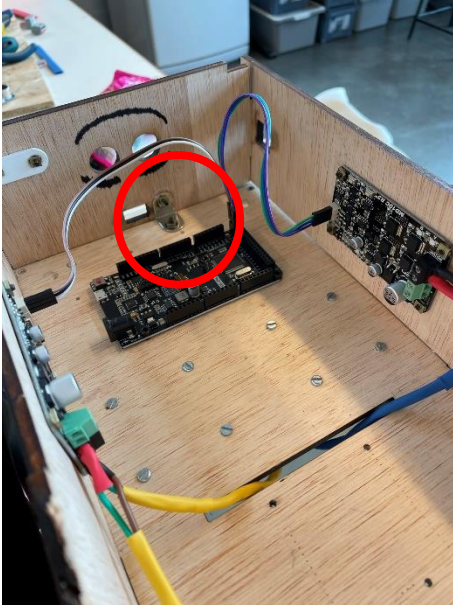
- Tout d'abord pré perçage et fixation des drivers aux planches avec vis et écrou de 3mm.



- On vient ensuite assembler les planches entre elles à l'aide d'équerres que je place en diagonale opposé par rapport au châssis car je n'ai que 2 équerres.



- Ensuite je fixe les planches avant et arrière au châssis pour pas qu'elles ne se soulèvent lors de franchissement d'obstacles.



- Puis après recherche sur le Web et dans la salle de robotique je finis par opter pour la même option que le Rover Martien présent dans la salle en ce qui concerne le partage d'alimentation. Ici toutes les alimentations et les masses sont reliés en série directement à la batterie. C'est l'objectif de la semaine prochaine, fabriquer ce composant pour Vitis.

