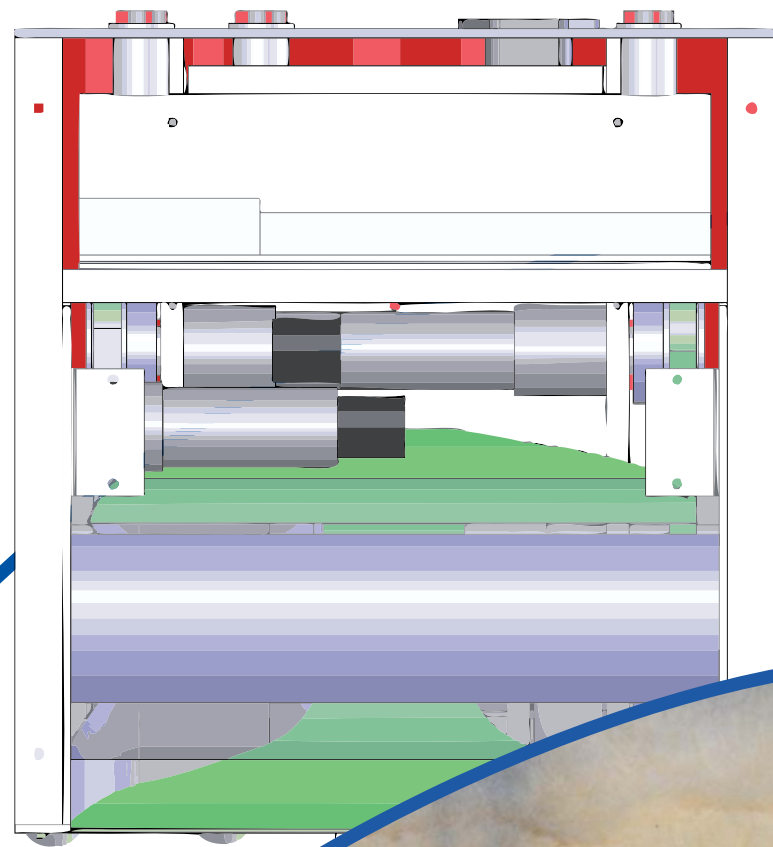


Avant



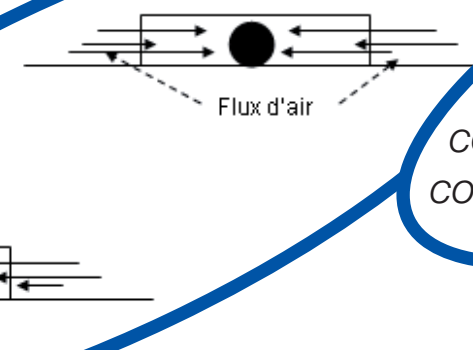
"L'oeil du cyclone" se situe ici, un large rouleau pour prendre les balles sur le terrain

Dessous

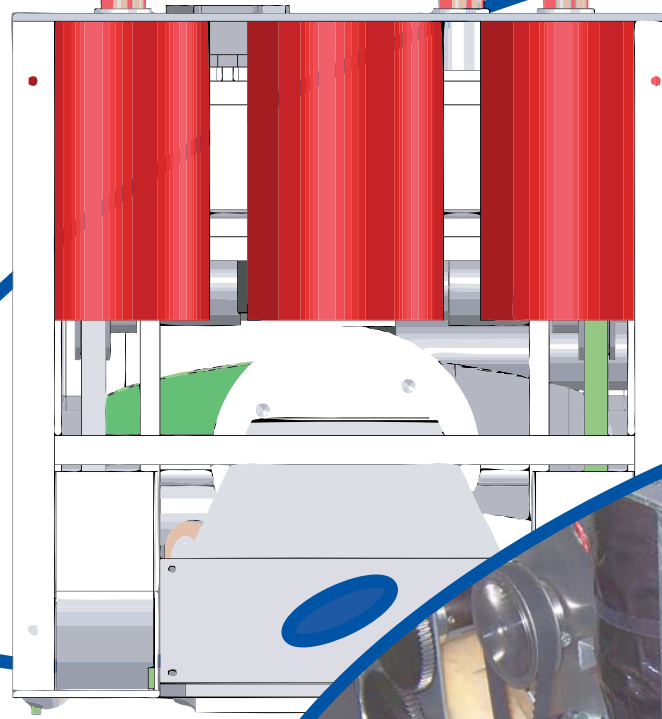


Si le robot se trouve au dessus d'un trou, la balle se fait propulser dans le trou. L'avantage de ce système, c'est que l'on n'a pas besoin d'être précis pour passer sur les trous.

Quand le robot ne se trouve pas au dessus d'un trou, la balle reste au centre du système, car le flux d'air est constant des deux cotés.

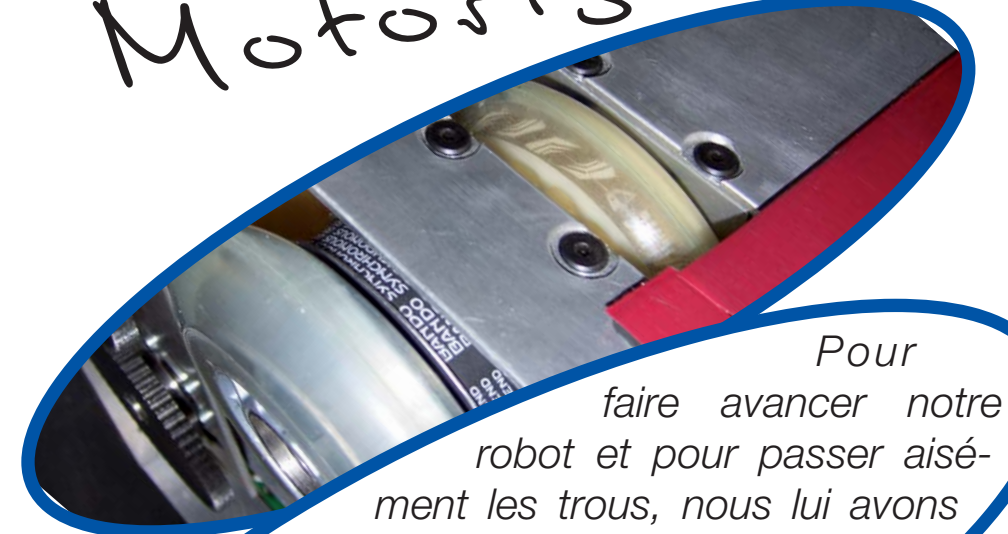


Arrière



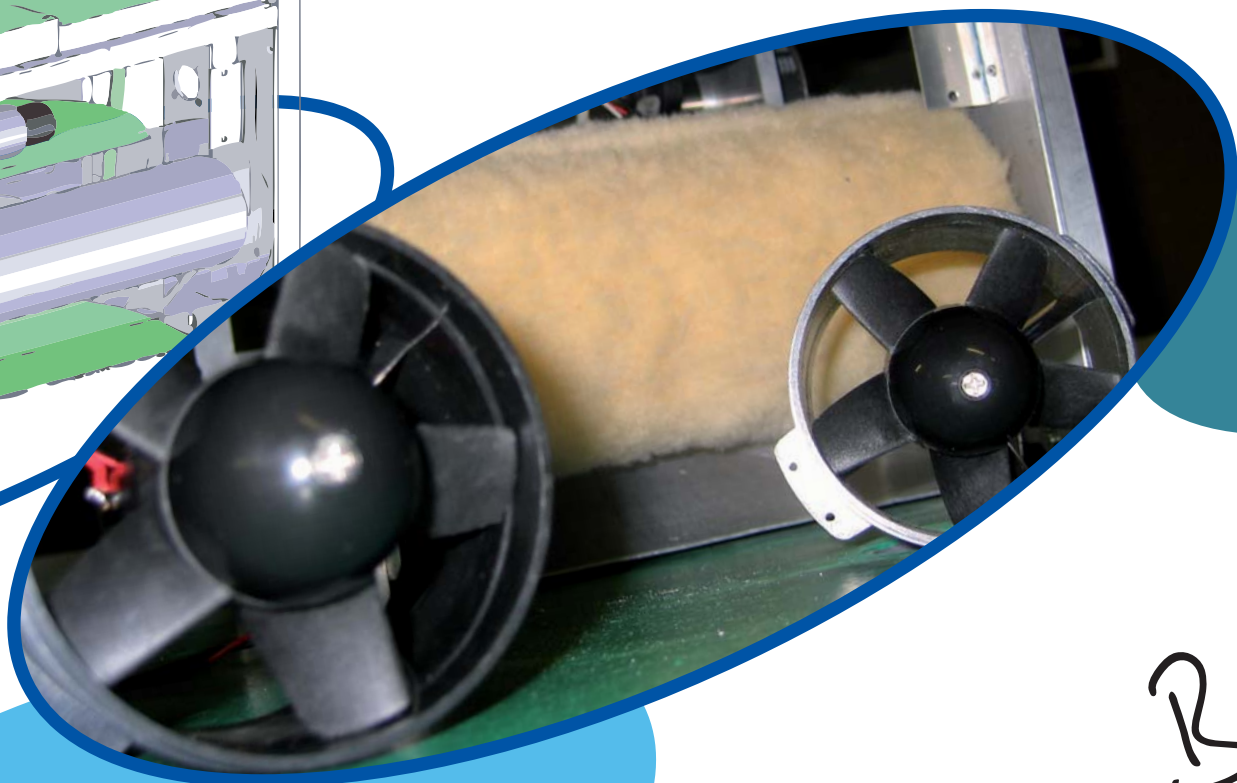
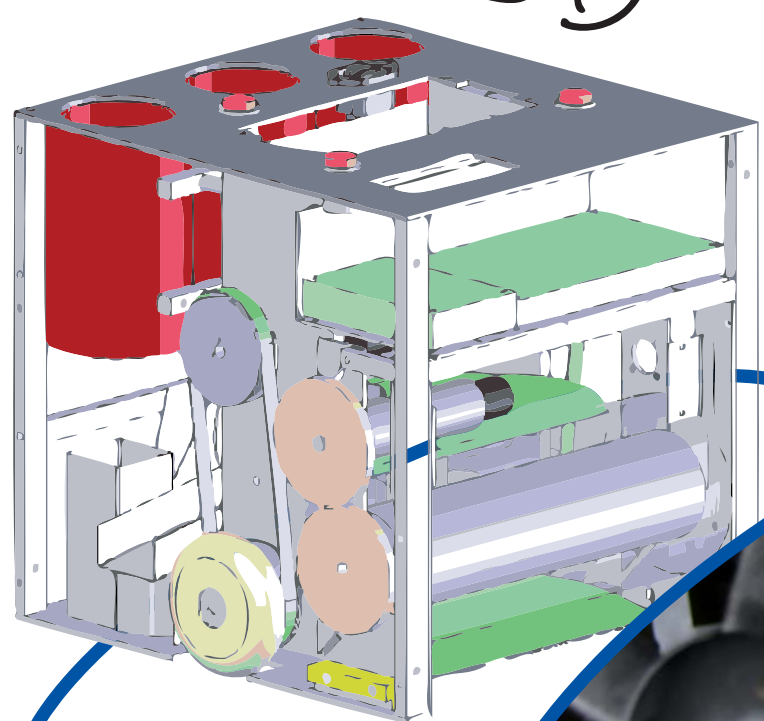
Le principe fonctionne également avec de l'air. On souffle fort avec un angle d'environ 45° au ras du sol et vu qu'il y a un plat au fond du trou, les balles ressortent.

Motorisation



Pour faire avancer notre robot et pour passer aisément les trous, nous lui avons installé deux blocs de deux roues de différents diamètres. De plus pour assurer une bonne stabilité nous avons ajouté à l'avant et à l'arrière des brosses (patins)

3D

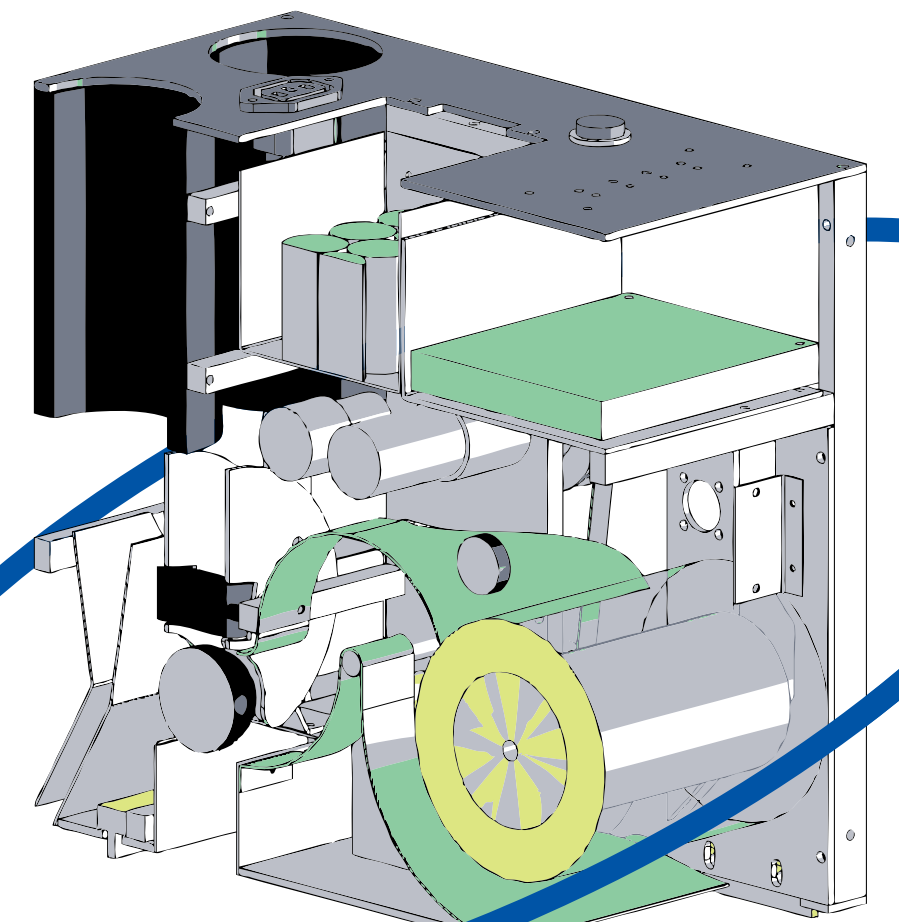


Balises



Les balises vont nous permettre de comparer la position de notre robot sur le terrain par rapport à la position calculée par odométrie. Nous pourrons également connaître en tout temps la position du robot adverse sur le terrain.

Détails



Sponsors

Commune de Renens

Hébergement offert par easygiga.com

Portescap
A Danaher Motion Company

photochemie ag

Leclanché
SWITZERLAND

SEGGER

PHENIX CONTACT

wireless world ag

SPOERLE
AN ARROW COMPANY

RUTRONIK

Un grand merci à tous les sponsors, sans qui les objets de notre imagination ne seraient pas réalisables.



Programmation informatique pour faire gérer les déplacements et l'électronique pour commander moteurs et turbines sont indispensables...

