

Séance 3

J'ai commencé à assembler les faces latérales de ma boîte et mes servomoteurs pour faire un premier robot qui puisse rouler. Une de mes impressions a cassé parce que j'ai trop forcé sur elle.



Figure 1 : La pièce {tige + roue+ support du servomoteur}



Figure 2 : La pièce que j'ai cassée

Après plusieurs casses, j'ai réussi à obtenir le montage suivant :



Figure 3 : Une face latérale montée avec deux servomoteurs RC

En assemblant une deuxième face et une base, je peux avoir le début d'un robot sur 4 roues.

