

Séance 8

J'ai monté le premier robot de mon essaim sans le module de communication HC-12 :



Figure 1 : Vue de face

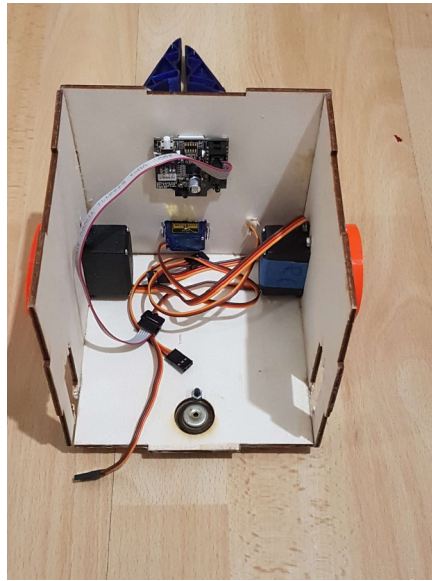


Figure 2 : Vue à l'intérieur



Figure 3 : Vue de côté

Dans la figure 1, j'ai dû faire des trous supplémentaires au cutter pour mettre en place la pince et pour faire passer les fils des servos parce que je n'y avais pas pensé au moment de la découpe laser.

Dans la figure 3, les trous de derrière sont finalement inutiles.

Suite à ça j'ai mis à jour mon fichier svg pour y inclure les nouveaux trous.

Il faudra aussi que j'augmente un peu le diamètre de mes roues parce que le robot s'incline un peu vers l'avant à cause de la hauteur de ma roue libre située à l'arrière. Mais pour l'instant, c'est satisfaisant pour faire des tests.

Normalement monter les autres robots devrait me prendre beaucoup moins de temps.