

# Concevoir un chassis pour le robot

Récupérer l'archive ci-dessous et réaliser l'assemblage du robot.

[robot v2.zip](#)

[robot v21.zip](#)

[arduino-uno-r4.zip](#)

[robot\\_2nd\\_janvier.zip](#)

## Contraintes à respecter:

1. équilibrer les masses sur le robot (important pour avancer en ligne droite)
2. prévoir l'emplacement pour la carte Arduino, son boîtier et le shield moteur
3. prévoir l'emplacement pour les capteurs de suivi de piste
4. prévoir l'emplacement pour le détecteur d'obstacles
5. prévoir l'emplacement pour l'alimentation.

[Vidéo sur l'utilisation du nouveau shield moteur](#)

[Tutoriel du shield moteur](#)

[Ressources sur l'arduino UNO Wifi Rev4](#)

[Code example à modifier](#)

## Batterie Lipo envisagée

<https://www.amazon.fr/OVONIC-Batterie-Quadcopter-H%C3%A9licopt%C3%A8re-Multi-Moteur/dp/B08R726FTY/>

From:  
<https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/> - **Wiki de Sébastien TACK**

Permanent link:  
[https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=concevoir\\_un\\_chassis\\_pour\\_le\\_robot&rev=1736708603](https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=concevoir_un_chassis_pour_le_robot&rev=1736708603)

Last update: **2025/01/12 19:03**

