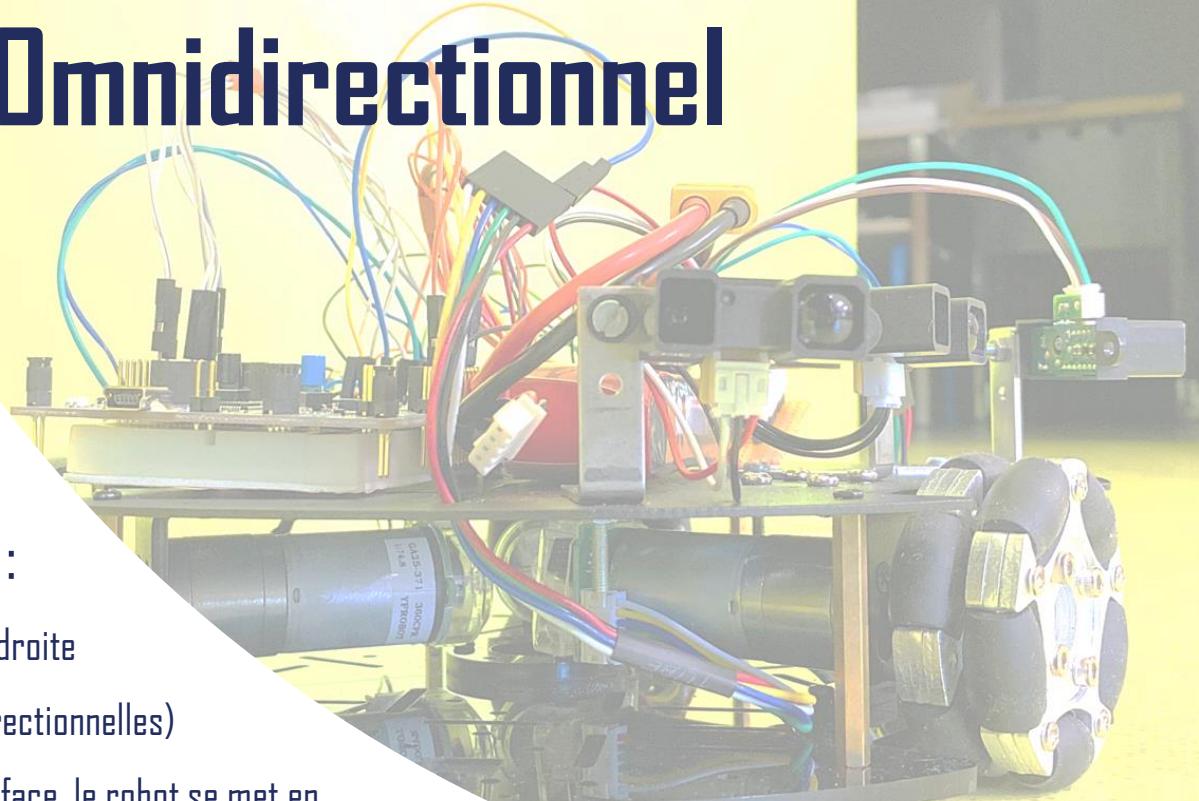


Robot Omnidirectionnel



Principe de fonctionnement :

- Le robot est en marche-avant en ligne droite (à l'aide de 3 moteurs et 3 roues omnidirectionnelles)
- Lorsqu'un obstacle est en approche en face, le robot se met en rotation jusqu'à ce qu'il trouve une direction libre (detection par le capteur central)
- Lorsqu'un obstacle est en approche en biais, le robot dévie pour l'éviter (detection par les 2 capteurs latéraux)

Schéma Fonctionnel

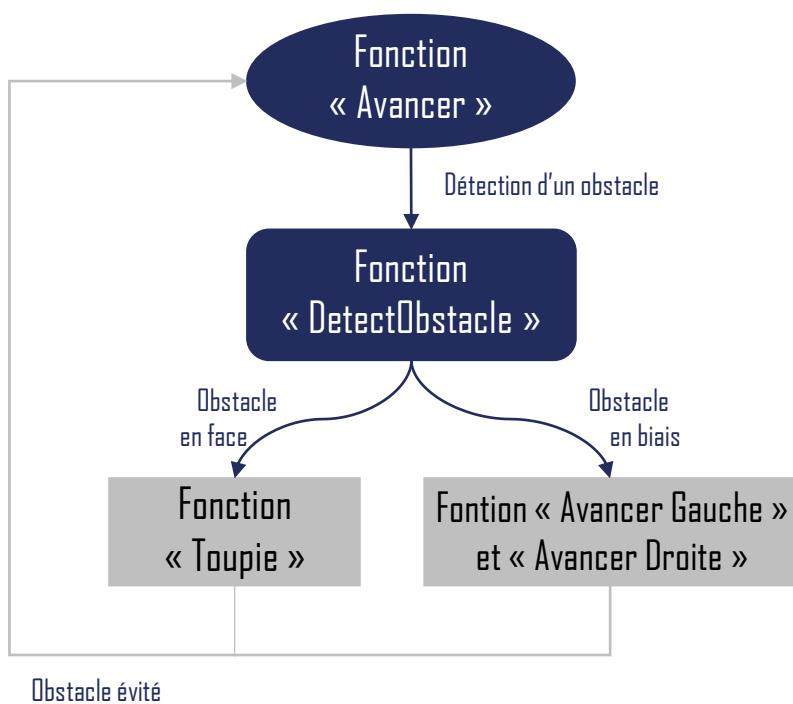
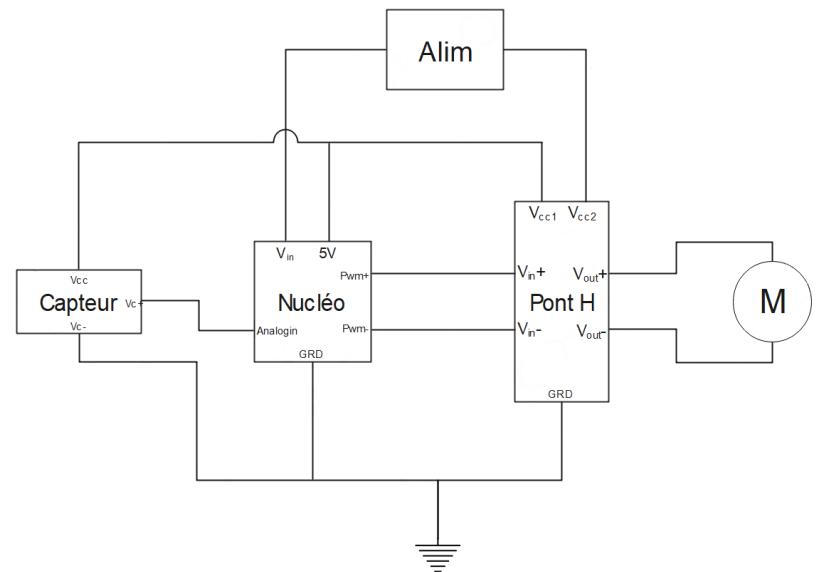
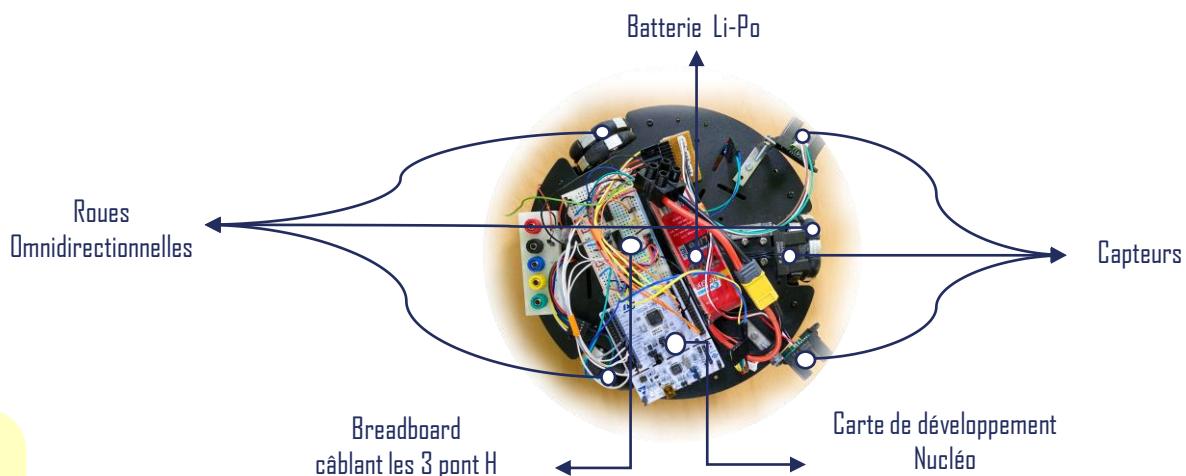


Schéma Electrique



Le même câblage a été fait pour chaque moteur et chaque capteur



Vidéo du fonctionnement