

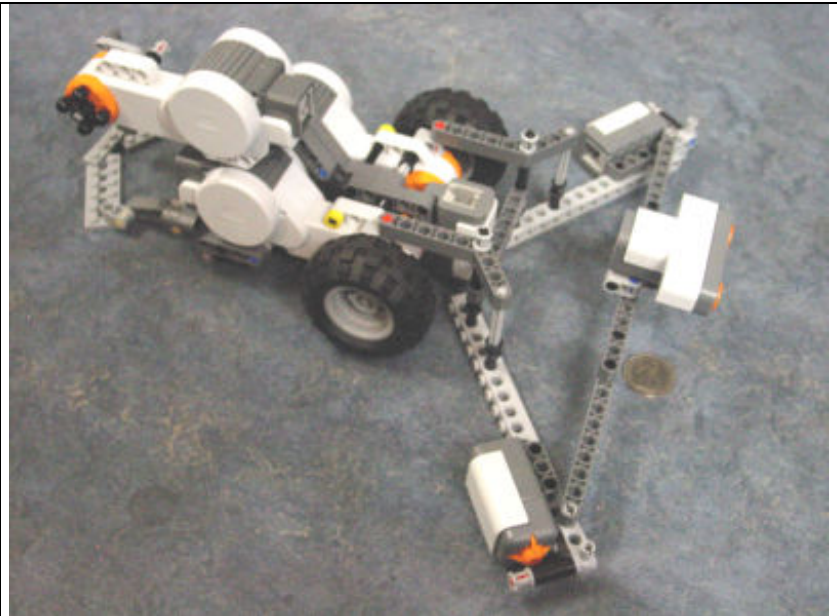
Concours GripSou

Exemple de construction en Lego

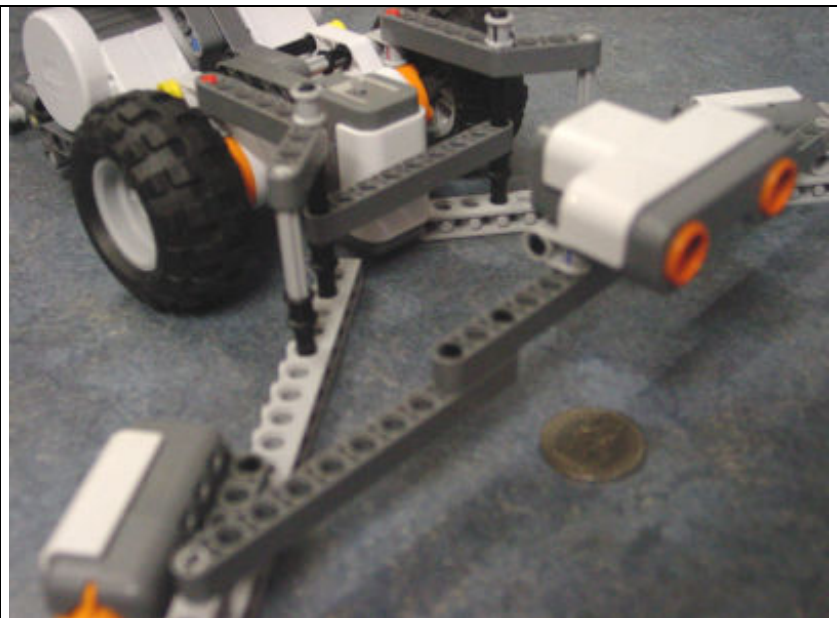
Jonathan Da Costa a réalisé ce robot pour ramasser des pièces de monnaie posées sur le sol.

Le bloc alimentation-commande a été enlevé pour mieux montrer les éléments : 3 moteurs, un capteur de distance à l'avant, deux capteurs d'obstacle dans les bords, un capteur optique.

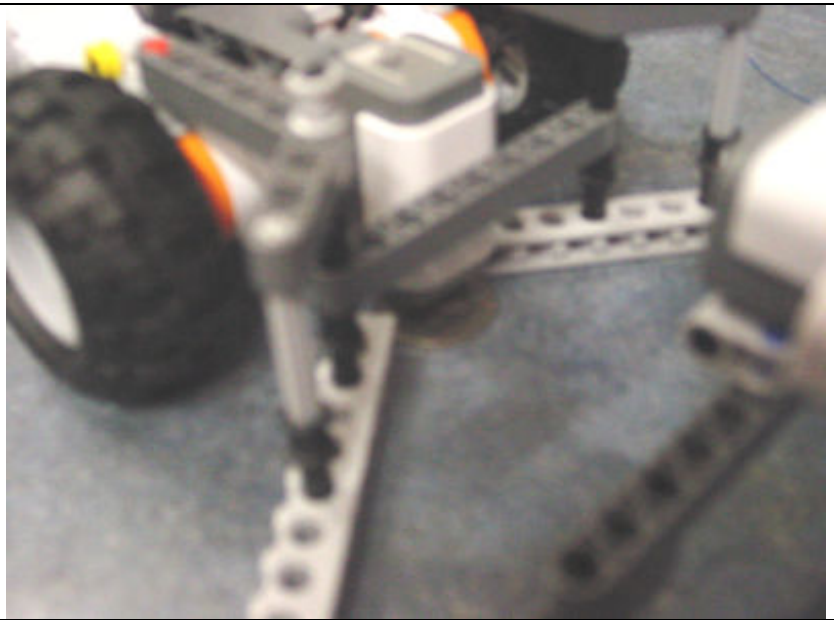
Le robot avance selon une trajectoire calculée ou au hasard.



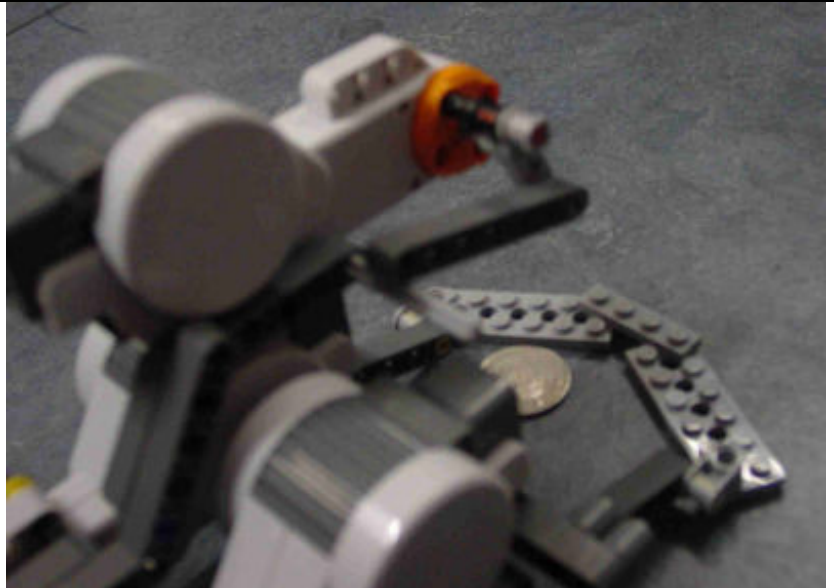
Une pièce se fait piéger dans l'entonnoir



La pièce est détectée par le capteur optique. Le programme fait alors avancer le robot de 12cm exactement.



La pièce est retenue à l'arrière, sous un levier attaché à une came.



Le levier comporte une partie collante à son extrémité (à mettre au point).
Le levier remonte, bascule astucieusement, frotte la pièce contre un bac pour qu'elle se détache.

Voilà l'idée. Bravo Jonathan.



Lorsque deux ou trois autres candidats se seront annoncés, un premier concours sera organisé. Bien avant d'avoir fini votre robot, envoyez une photo à info@bricobot.ch.