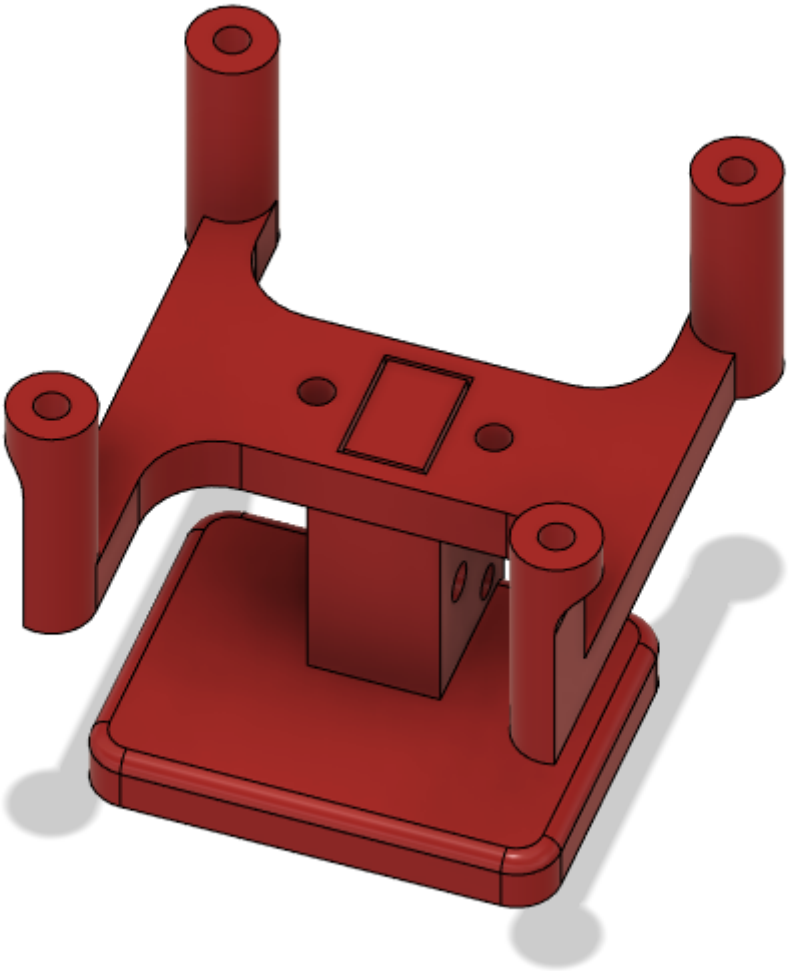
# Assemblage des Robots

## 1) Collage

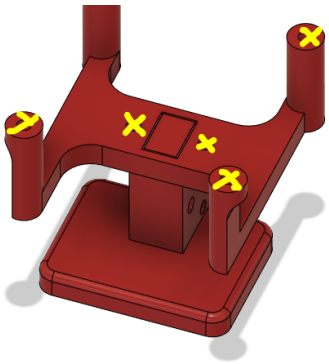
Coller les 2 parties au pistolet à colle chaude

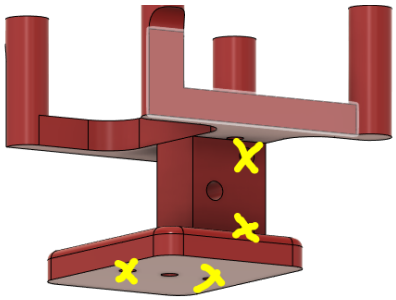


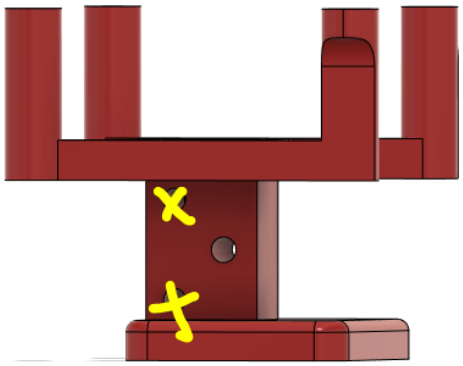
## 2) Insert 3D

Mettre les 12 inserts 3D avec un fer a souder à 250°

Comment mettre des inserts : https://www.youtube.com/shorts/bA56yQtnpVg





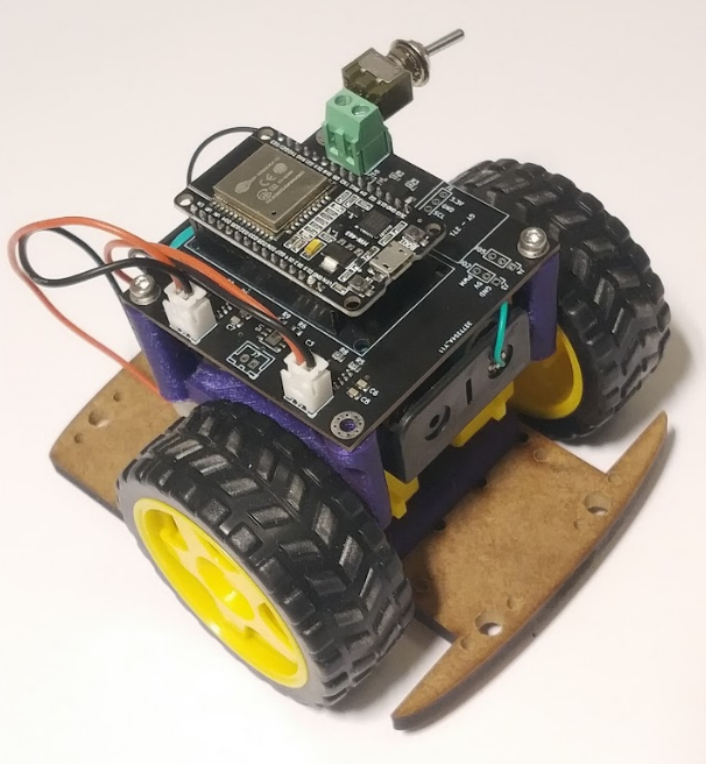


## 3) Couper l'axes des moteurs

Couper l'axes des moteurs du coté avec bout de plastique qui dépasse :

## 4) visser tout les éléments du robot

Attention a prendre des vis ni trop courte ni trop longue



## 5) câbler les 2 moteurs

Souder les câbles coté moteurs et sertir les cosses coté circuit

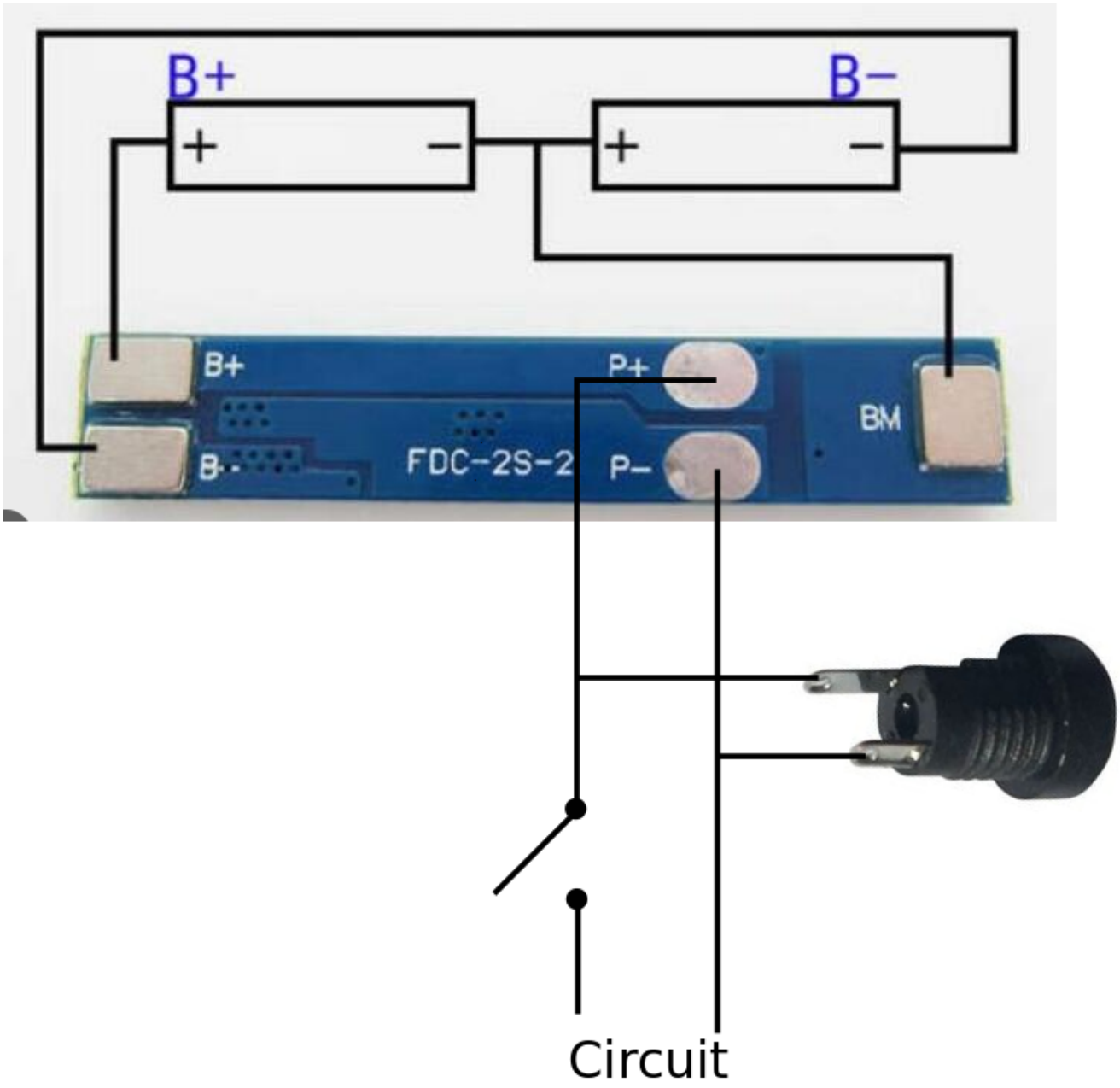
Pour sertir les cosses : https://www.youtube.com/shorts/_zl28E2urEU

> Le sertissage de ces cosses est vraiment délicat

## 6) câbler la batteries

Il faudra souder un câble sur le support de batteries pour avoir la tension milieu

> Pour le connecteur charge, utiliser un multimètre en mode "bip bip" (où bipmètre pour les intimes) pour trouver sur quel borne mettre le + et le - . Le - doit être à l'extérieur du connecteur et le + à l'intérieur




Revision #2
Created 13 September 2023 12:33:44 by GuillaumeD
Updated 13 September 2023 13:34:38 by GuillaumeD