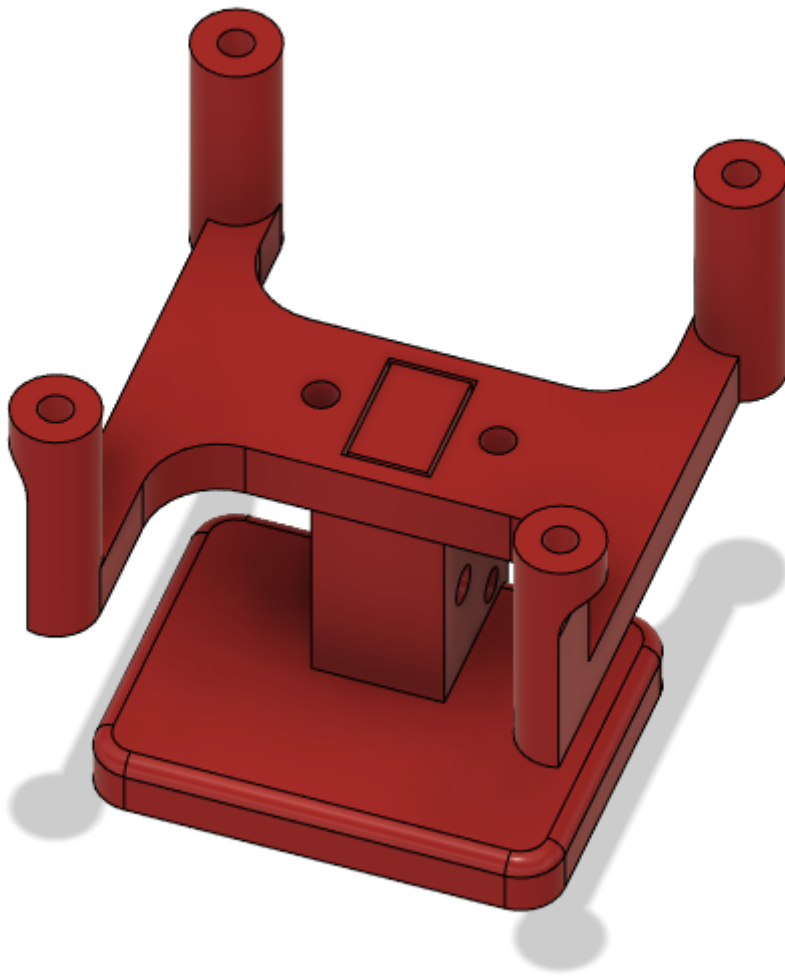


# Assemblage des Robots

## 1) Collage

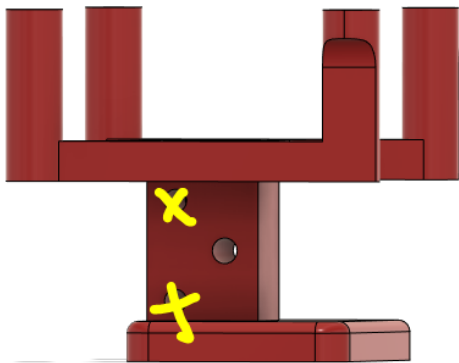
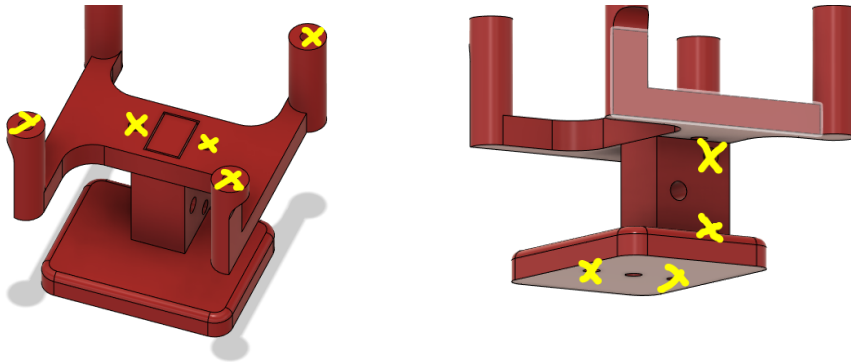
Coller les 2 parties au pistolet à colle chaude



## 2) Insert 3D

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

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



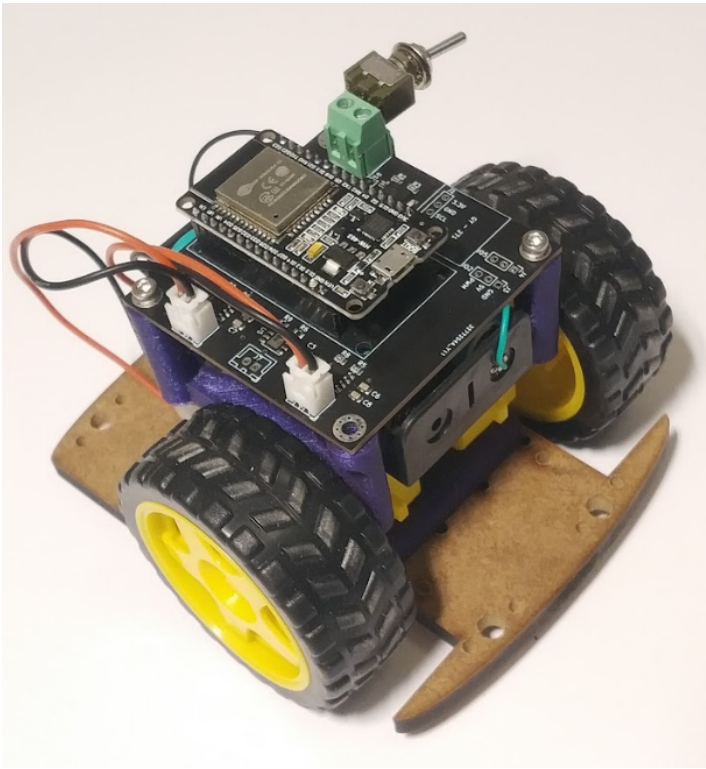
### 3) Couper l'axes des moteurs

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

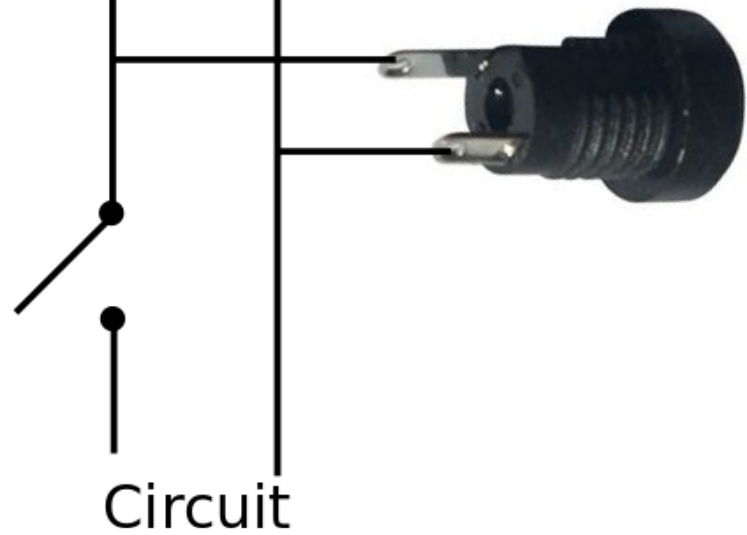
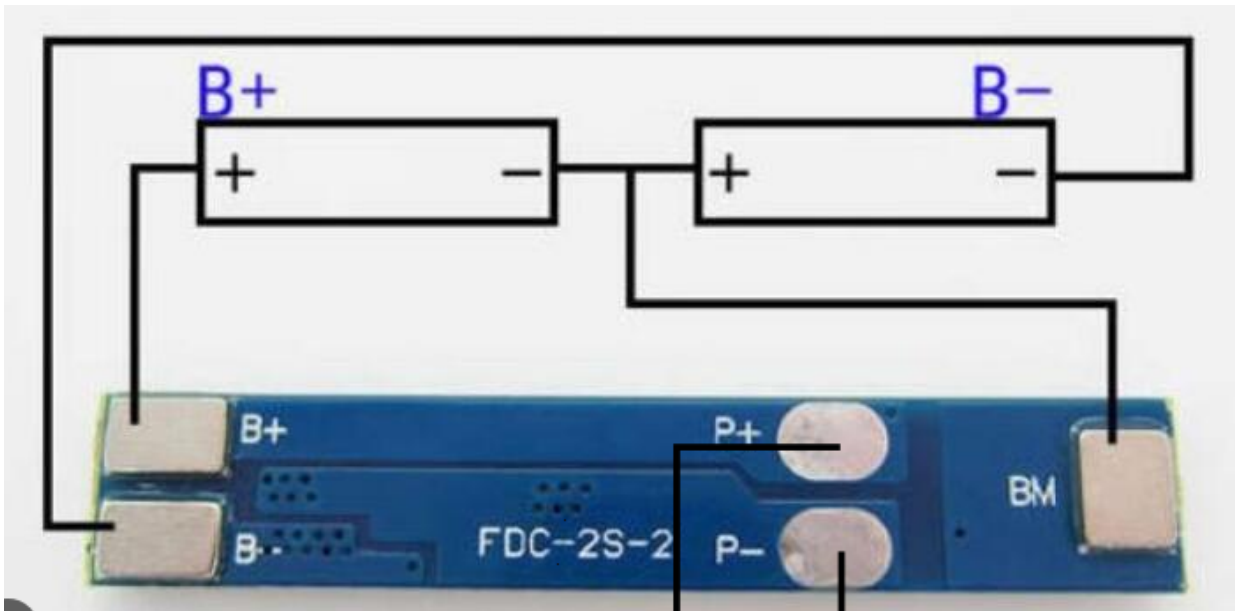
Pour sertir les cosses : [https://www.youtube.com/shorts/\\_zI28E2urEU](https://www.youtube.com/shorts/_zI28E2urEU)

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