



Team Chat Robotique v3

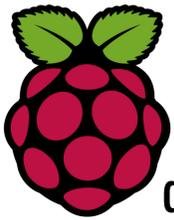


France - Canada

Aurélien Boissel / Camille Chaud / Damien LaRocque
Luc Doppler / Flavien Ronteix--Jacquet



Le capteur **YDLidar G2** pour l'oeil perçant du chat à la chasse



Une **intelligence** dans une framboise pour s'adapter à toutes les situations

Des **pattes affûtées** pour la manipulation des plantes

Une **vision périphérique** pour détecter au mieux les plantes cibles

Tout est dans l'approche avec un déplacement précis et puissant avec des **moteurs CC** asservis en vitesse par des **contrôleurs RoboClaw 2x15A**

Merci à tous nos partenaires de l'édition 2024

