

1. Téléchargez l'archive du Robot Gommette sur le Wiki :
https://projets.cohabit.fr/redmine/projects/accueil/wiki/Benjamin_Chabaud
2. Fabrication de la carte
 - a. Vous pouvez fabriquer la carte vous-même si vous avez le matériel nécessaire (insoleuse, révélateur, graveuse, perceuse, scie à PCB) ou commander la carte directement chez des fournisseurs tels que JLCPCB en leur fournissant l'archive gerber-drill.zip.
Vous pouvez aussi générer vos propres fichiers Gerber et Drill directement depuis KiCad.
Notez que vous pouvez commander la carte avec tous les composants déjà soudés, mais cela coûtera plus cher.
 - b. Commandez les composants présents dans la BOM sur des sites comme Farnell.
 - c. En vous référant au PCB sur KiCad ou au plan d'implantation que vous pouvez imprimer, soudez d'abord les composants SMD (montés en surface), puis les THD (traversants).
Pour les SMD, vous pouvez utiliser un four à souder si vous y avez accès, ou les souder à la main. Le résultat sera le même, cela prendra juste plus de temps. Les THD, quant à eux, doivent être soudés à la main.
3. Programmation de la carte
 - a. Récupérez le code du robot sur le wiki du fablab cohabit projet monik's bot
 - b. Copiez le code dans le microcontrôleur via usb
 - c. Branchez la batterie, les trois moteurs et le capteur infra rouge

Félicitations ! Votre carte est maintenant fonctionnelle et votre robot est prêt à l'emploi.