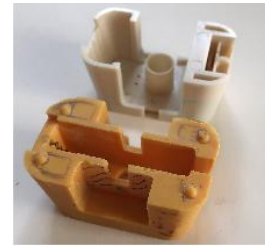


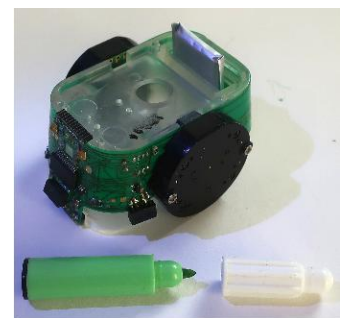
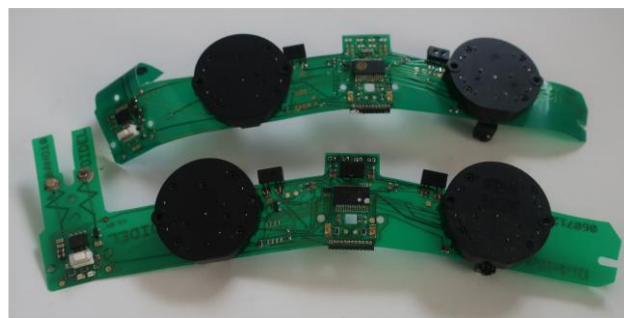
DidelBot (nouvelle rédaction, mars 2026)

Les moteurs Switec et Wellgain vus dans [LARO/Switec](#) donnaient vraiment envie d'inventer mieux que le robot Swibot-SST; il fallait un joli boîtier moulé et les prix à Shenzhen étaient incroyablement bas. Comment faire participer Wellgain?

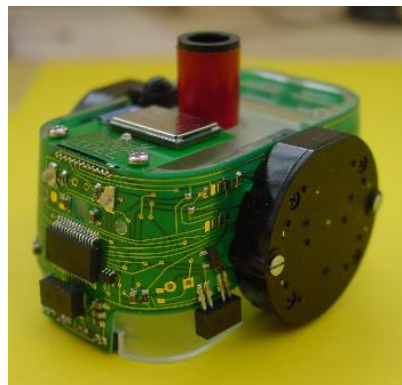
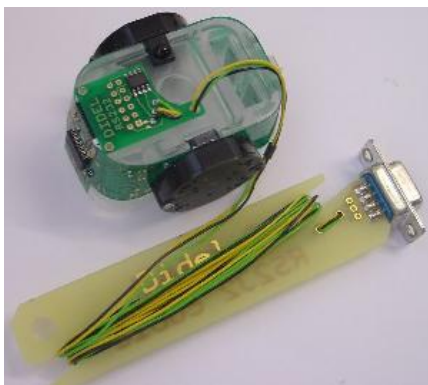
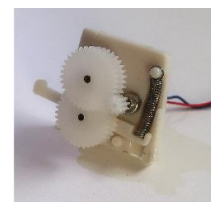
L'idée d'un démonstrateur publicitaire a été acceptée en 2003 et le directeur de Wellgain à Hongkong, un Suisse, a mis à disposition son ingénieur, un tessinois aussi, ce qui facilitait les contacts, pour établir le plan du moule. Quelques moulages ont été obtenus et le contact s'est perdu !



Le boîtier a été redessiné en 2004 par mon nouveau partenaire chinois, Huang, avec plusieurs améliorations. En particulier l'utilisation d'un accu Lipo "Bahoma" pour remplacer les deux piles 1.5V. Le circuit imprimé avait deux aimants ; il suffisait d'insérer le Lipo dans la fente pour alimenter ; en insérant à l'envers, on avait une position de stockage très pratique. Le dessin du circuit imprimé a été repris plusieurs fois pour que tous les angles soient corrects. C'était très pratique de vérifier le fonctionnement à plat, avant d'envelopper la carcasse.



Le lève-plume était trop ambitieux ; son assemblage avec un moteur 4mm et 4 engrenages réducteurs était un défi, son positionnement correct n'a réussi qu'une fois. La plume courte était idéale pour se laisser guider dans le tube de 20mm. Mais quand il a fallu en recommander, impossible de retrouver un fournisseur. Sans plume pour dessiner, le DidelBot ne justifiait pas son prix.



Longueur 64mm, largeur 48mm, hauteur 30mm, poids 37g
 Accumulateur LiPoly 3.2-4.2V, 170 mAh, poids 4g
 Courant 20 – 200 mA, durée moyenne des accus 2h, recharge en 30 minutes
 Microcontrôleur Microchip 16F870 à 4 MHz
 5 capteurs de distance, 3 leds, 1 haut-parleur, 1 capteur infrarouge