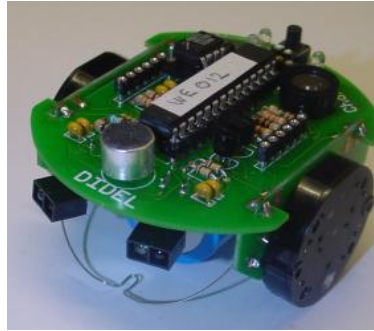


## Wellbot et Drawbot

Le robot Swibot vu sous [LARO/Switec](#) était primitif et le magnifique robot Didelbot vu sous [DIRO/Didelbot](#) trop cher à fabriquer. Le robot WellBot a gardé les deux moteurs Switec-X27 ou Wellgain-VID29, mais a remplacé le boîtier moulé par trois circuits imprimés simples. L'accu rechargeable NiCd de 280mAh, très volumineux, mais bon marché, tenait facilement entre les deux moteurs. Le Wellbot était très intéressant pour son prix et sa fonctionnalité. Il se prêtait bien à une construction en kit.

Les moteurs pas-à-pas permettaient des déplacements précis. Deux capteurs de distance infrarouges pouvaient être orientés pour soit éviter les obstacles, soit suivre une ligne. Un affichage 3 couleurs était une option intéressante. L'interface série RS232 permettait de communiquer avec un PC.



Le processeur Microchip PIC 16F870 était reprogrammable en assembleur CALM, mais la version de base acceptait une série d'ordres qui permettaient de programmer le PC pour télécommander le robot avec des ordres envoyés en série. Cela permettait les applications en VisualBasic et le CeeBot a été à la mode dans les écoles.

La version pour AVR Atmega 168 en 2007, n'a pas été maintenue. Elle n'était que partiellement compatible avec l'Arduino utilisant le processeur amélioré Atmega 368. La version pour Wellbot Stamp pour rester compatible avec le Swibot-Stamp de 2002 et restée sous forme de prototype ; le Stamp était trop cher, son basic simplifié plus intéressant, et il n'a pas survécu à Arduino.

### Drawbot

Ce qui manquait au Wellbot était naturellement la possibilité de dessiner qu'avait le Didelbot. Le développement du Drawbot a été facile (donc peu intéressant) et s'est trouvé en concurrence en 2016 avec un autre projet. Mais l'approche était économique et pourrait encore faire un robot robot original avec un processeur moderne, piloté par une tablette programmée en Python.

L'astuce était d'utiliser un 3<sup>e</sup> moteur identique comme lève-plume, avec simplement une came en extrémité de l'axe pour lever la plume. Les premiers modules bluetooth de quelques cm<sup>2</sup> étaient disponibles, promettant une nouvelle dimension au pilotage depuis une tablette.

