



# Organisation des séances

Projet Wall-ED

Alves & Quiot



# Séance 1

- Adaptations du châssis et de l'armature du robot. *Jules ALVES*
  - Calculs des types et puissance des moteurs nécessaires. *Valentin QUIOT*
-



# Séance 2

- Mise en place des moteurs pour les chenilles du robot. *Valentin QUIOT*
  - Mise en place de l'ouverture du capot par moteur. *Jules ALVES*
-



# Séance 3

- Mise en place du bras articulés sur 2 degrés de liberté (épaule). *Binôme*
-



# Séance 4

- Mise en place du dernier degrés de liberté (piston dans le bras). *Jules ALVES*
  - Faire pareil pour le deuxième bras. *Valentin QUIOT*
-



# Séance 5

- Connexion avec le module Bluetooth. *Valentin QUIOT*
  - Application mobile pour utiliser. *Jules ALVES*
-



# Séance 6

- Connection de l'écran avec l'arduino. *Binôme*





# Séance 7

- Connection de l'écran avec le module Bluetooth. *Valentin QUIOT*
  - Affichage des messages souhaités. *Jules ALVES*
-





# Séance 8

- Finalisation du projet. *Binôme*
  - Ajout de la caméra facultative. *Binôme*
-