



Wall-ED | Projet Arduino PeiP2

Jules ALVES & Valentin QUIOT



POLYTECH[®]
NICE-SOPHIA

FONCTIONNALITÉS DU ROBOT & DIFFICULTÉS RENCONTRÉES

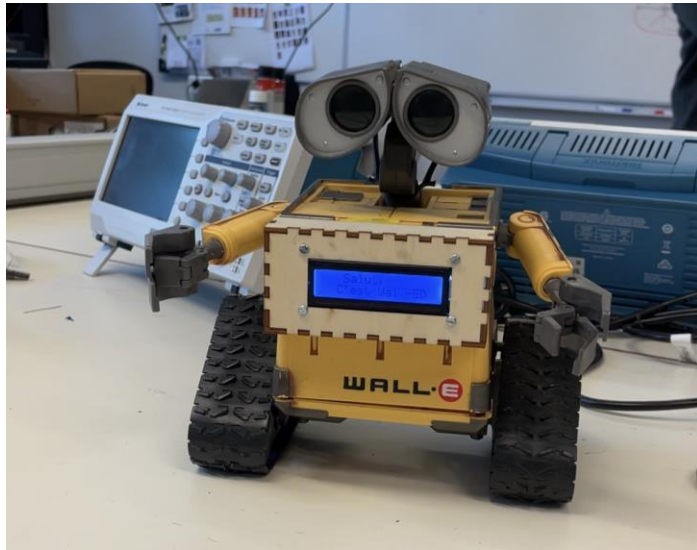
Cahier des charges

- Se déplacer ✓
- Bras articulés ✗
- Capot ouvrable ✗
- Contrôlable par Bluetooth ✓
- Retour vidéo ✗
- Ecran affichant un message ✓
- Danser ✓



Ci-dessus, une capture d'écran de l'application mobile.

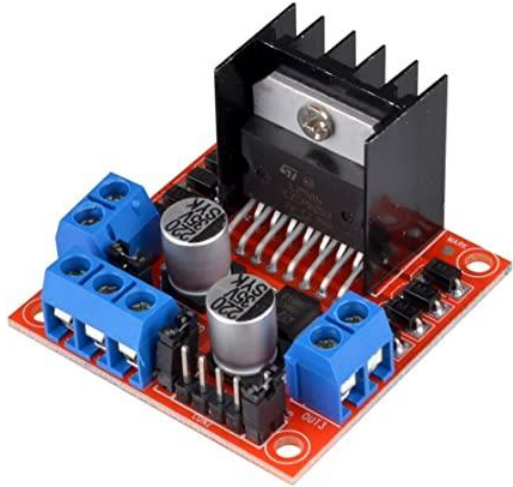
Ci-dessous une photo du robot lors d'une phase de test



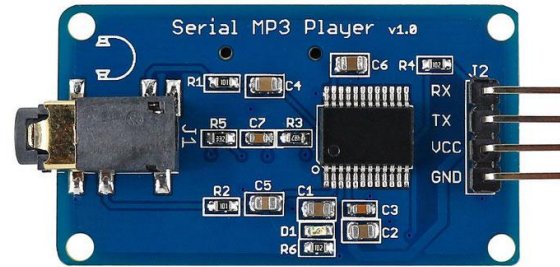
DÉMONSTRATION

Une vidéo du robot en fonctionnement est disponible sur notre Github

PRINCIPAUX ÉLÉMENTS ÉLECTRONIQUES UTILISÉS



PONT EN H



MODULE AUDIO



MODULE BLUETOOTH

- Moteurs
- Pont en H
- Module audio
- Amplificateur audio
- Module Bluetooth

CONCLUSION

Les apports du projet

- Prise d'initiative
- Connaissances sur les fondamentaux de l'électronique
- Travail en autonomie bien qu'en équipe
- Savoir rebondir face aux problèmes

Fonctionnalités potentielles

- Choix de la musique sur l'application
- Mettre en pause et reprendre la lecture
 - Affichage de la musique en cours
 - Mieux travailler la chorégraphie



Merci de votre attention

Wall-ED

Projet Electronique PeiP2

ALVES Jules | QUIOT Valentin

Polytech Nice-Sophia