



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

- Fonctionnalité bonus
-



Séance 7

- Fonctionnalité bonus
-



Séance 8

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