

Systeme de positionnement d'un robot mobile basé sur le HTC Vive

Evan ROUÉ

2017 - 2018

Résumé

Ce document présente le système de positionnement "Vive" construit ARENIB pour la coupe de France de robotique 2018. Il a pour vis' aider toute personne intéressée un système de positionnement elle d'une table (ou d'une pi) reprendre le système "Vive" de façon à pouvoir l'utiliser ou à pouvoir l'adapter s'il y a des besoins.

Table des matières

1	Introduction	3
section.1		
1.1	Modeling	3
subsection.1.1		
1.2	Composition	3
subsection.1.2		
2	Experimental	3
section.2		
3	Results	3
section.3		
3.1	Modeling Copy2	4
subsection.3.1	subsubsection.3.1.1	
3.2	Modeling Copy3	5
subsection.3.2	subsubsection.3.2.1	

Chapitre 1

Introduction

Chapitre 2

Le HTC Vive

Chapitre 3

Conception

Chapitre 4

Tests

Chapitre 5

Retour après la coupe 2018

Chapitre 6

Conclusion