

Projet Arduino: Clean-Robot

Réalisation :
TALLARITA Benoit

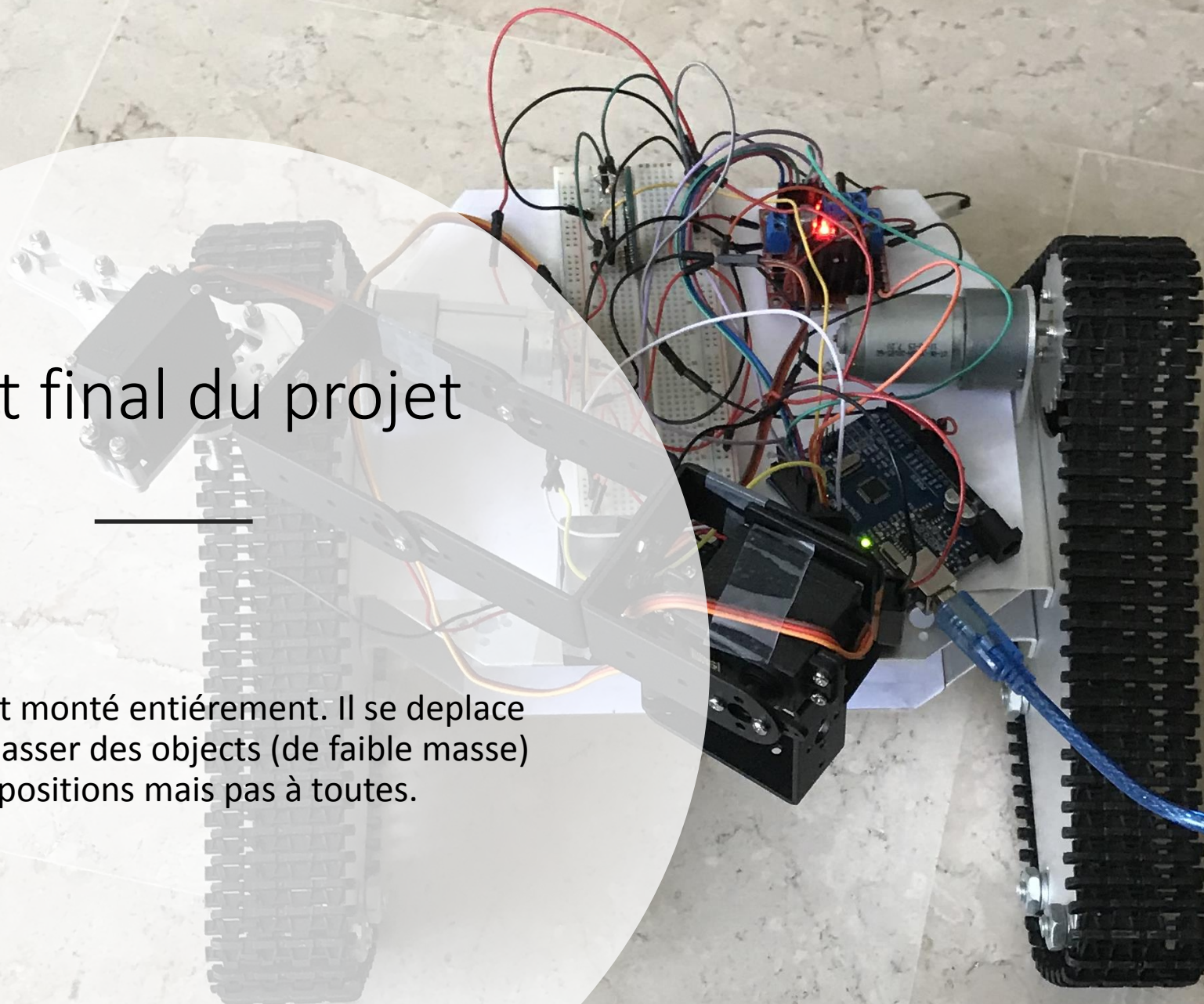


SOMMAIRE

- Slide 3: Etat final du projet
- Slide 4: Difficultés rencontrées sur le projet
- Slide 5: Matériel
- Slide 6: Retour sur les Objectifs
- Slide 7: Retour sur le planning
- Slide 8: Conclusion

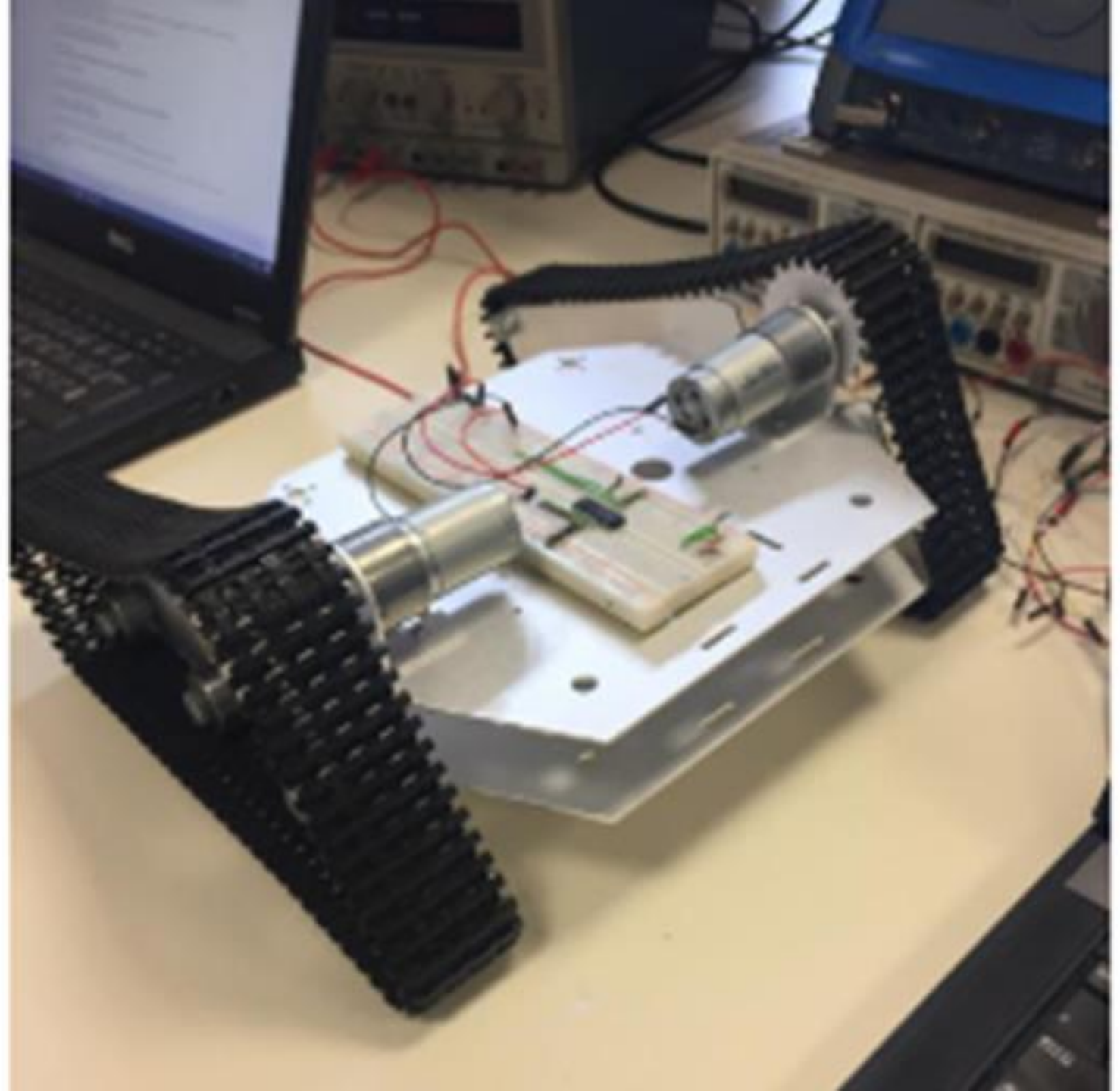
Etat final du projet

Le projet est monté entièrement. Il se deplace et peut ramasser des objets (de faible masse) a certaines positions mais pas à toutes.



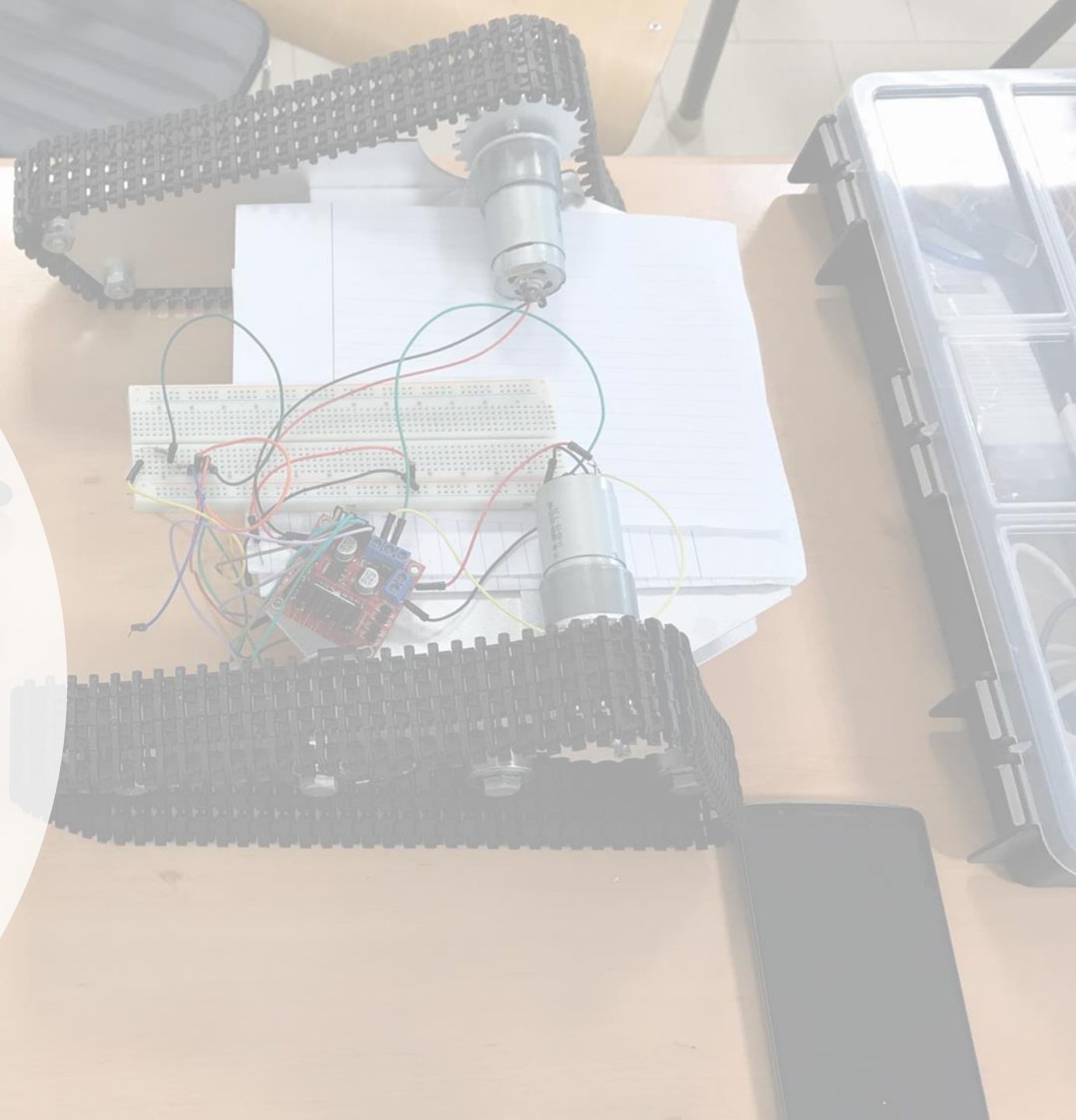
Difficultés rencontrées sur le projet

- le code des servomoteurs qui commandent la pince était assez difficile à écrire ce qui explique les mouvements restreints de la pince.
- le manque de temps
- l'abandon du binôme
- le problème de rouage rencontré en fin de projet
- L'intégration de tous les codes en un seul à cause des problèmes



Matériel

- Liste du matériel:
- 3 servomoteur et deux moteurs à courant continu
- 1 émetteur/récepteur Bluetooth
- Carte Arduino
- 1 carte L298N
- 3 batteries
- Bras robotique
- Module de tank

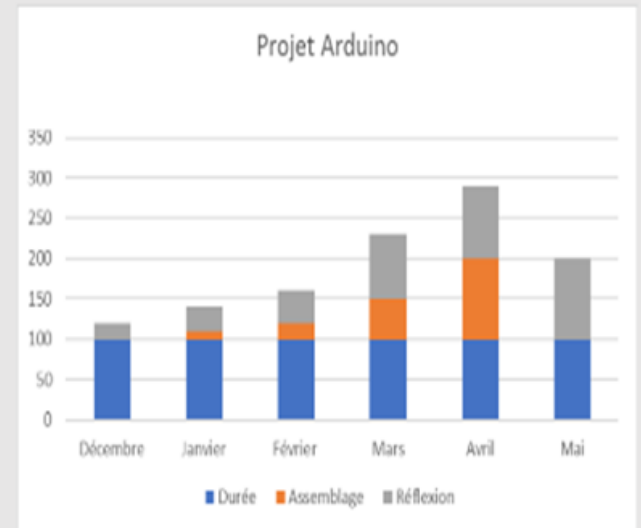


Retour sur les objectifs

- Au début du projet:
 - Créer un robot capable de se déplacer dans une pièce afin d'atteindre un Object que nous voulions ramasser, récupérer.
- A la fin du projet:
 - le robot est capable de se déplacer dans une pièce pour se diriger vers l'objet voulu.
 - il peut ramasser des objets de faible masse a certains endroits.

Retour sur le planning

- **Décembre:** idée de sujet
- **Janvier:** recherche des pièces et commencement de conception avec module de tank finit
- **Février:** contrôle du module de tank finit + conception du bras robotique
- **Mars:** assemblage du robot entier: positionnement du bras sur le module de tank et du bac + commencement du contrôle du bras
- **Avril:** contrôle du bras robotique au point + assemblage du robot terminé
- **Mai:** test du robot en situation réelle avec la mise en place des derniers réglage (poids des objets à ramasser ...) et résolution des derniers bugs



Conclusion

