

Projet Arduino: Clean-Robot

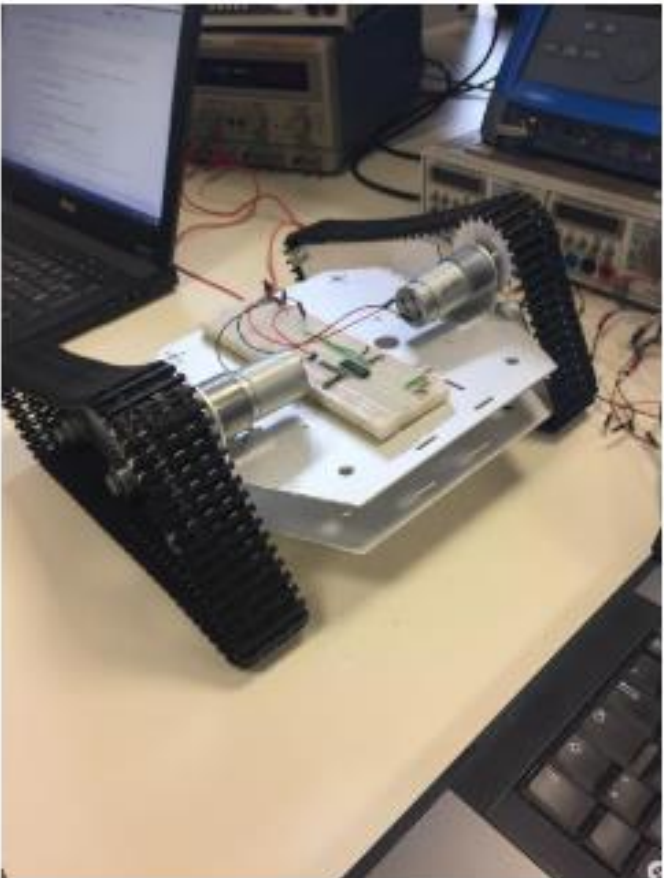
Réalisation: TALLARITA Benoit



SOMMAIRE

- Slide 3: Description des avancements
- Slide 4: Difficultés rencontrées sur le projet
- Slide 5: Matériel
- Slide 6: Objectifs
- Slide 7: Retour sur le planning
- Slide 8: Conclusion

Avancement du projet



À l'heure actuelle :

- Le module de tank est monté entièrement et il est connecté via le module Bluetooth à un smartphone afin de contrôler ses déplacements . Le code pour le Bluetooth et pour le déplacements est terminé.
- l'assemblage de la pince est commencé, le premier servomoteur est monté dessus et le code pour le contrôler est finit.

Difficultés rencontrées

l'abandon du binôme, qui a entraîné une perte de temps considérable qui a eu des répercussions sur le planning

problème pour le déplacement du module de tank alimenté par une batterie

Intégration du code Bluetooth au code pour le contrôle du module de tank a posé quelques problèmes

le montage de la pince

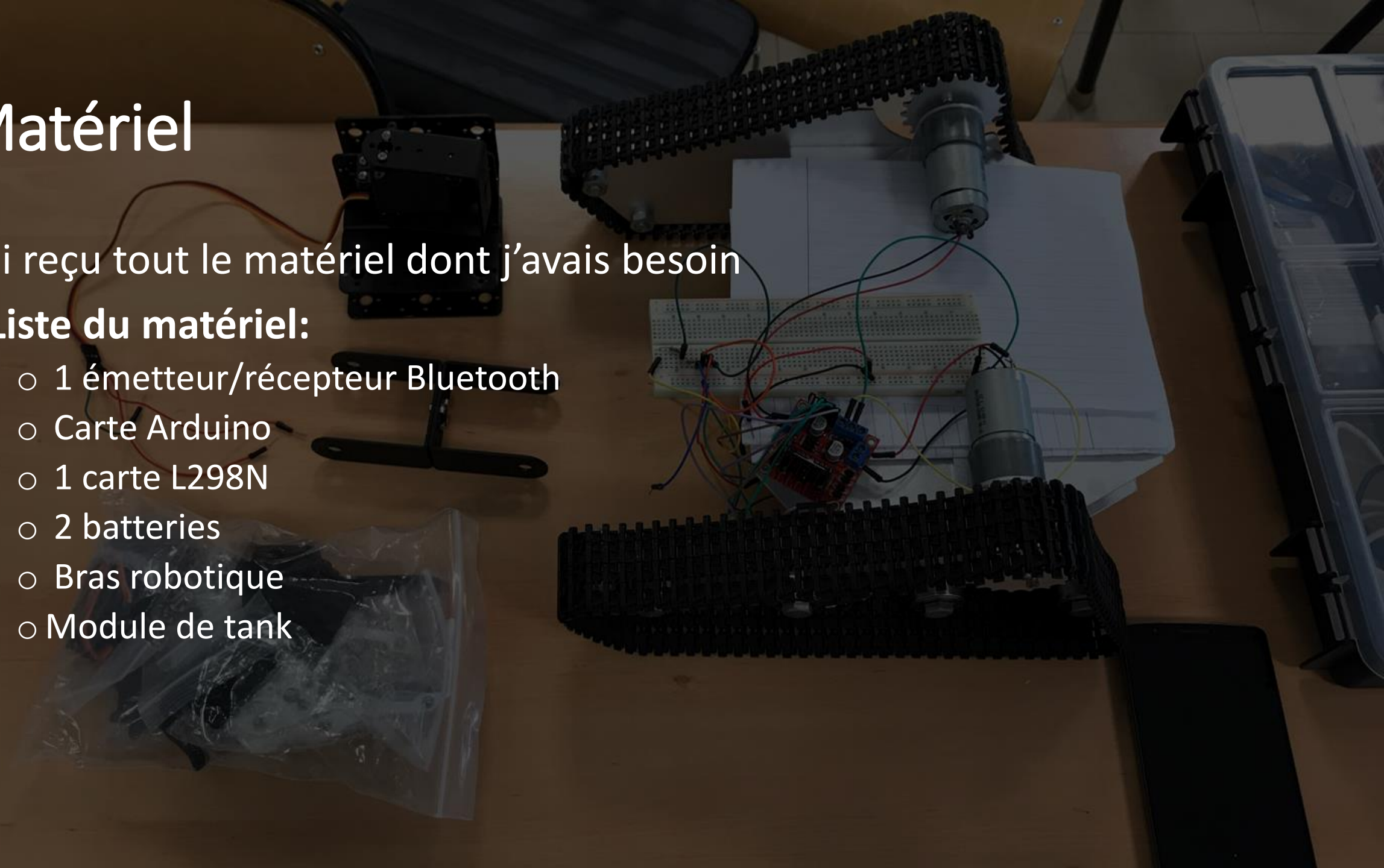
code pour les servomoteurs

Matériel

J'ai reçu tout le matériel dont j'avais besoin

- **Liste du matériel:**

- 1 émetteur/récepteur Bluetooth
- Carte Arduino
- 1 carte L298N
- 2 batteries
- Bras robotique
- Module de tank



Objectifs

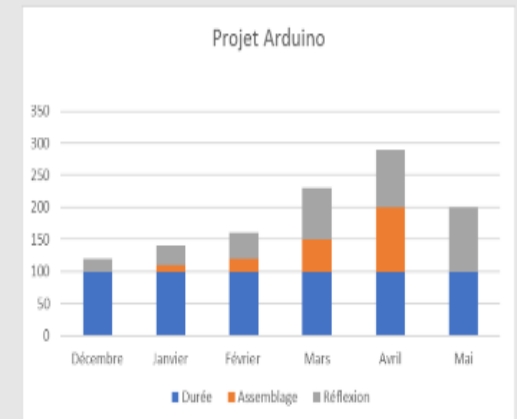
Avec un bras robotique
monté sur un module
de tank, être capable
de ramasser les
déchets.

Finir le robot
totalement et ne pas
devoir supprimer des
fonctionnalités par
manque de temps.

Planning

- J'ai pris du retard par rapport au planning de départ (celui de droite) a cause de l'abandon de mon binôme
- **AVRIL** : assemblage du robot terminé
- **Mai** : le code pour le contrôle du bras est terminé + test du robot en situation réelle et resolution des derniers bugs

- **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