

# BOTAGER



DAVID Dimitri  
NAKACHE Charly  
COLOMBAN Thomas

# SOMMAIRE

- ☒ Slide 3 : Motivation, objectifs
- ☒ Slide 4 : Fonctions du robot
- ☒ Slide 5 : Le repérage
- ☒ Slide 6 : Application
- ☒ Slide 7 : Robot
- ☒ Slide 8 : Matériel
- ☒ Slide 9 : Planning, Diagramme de Gantt
- ☒ Slide 10 : Conclusion

# MOTIVATION, OBJECTIFS

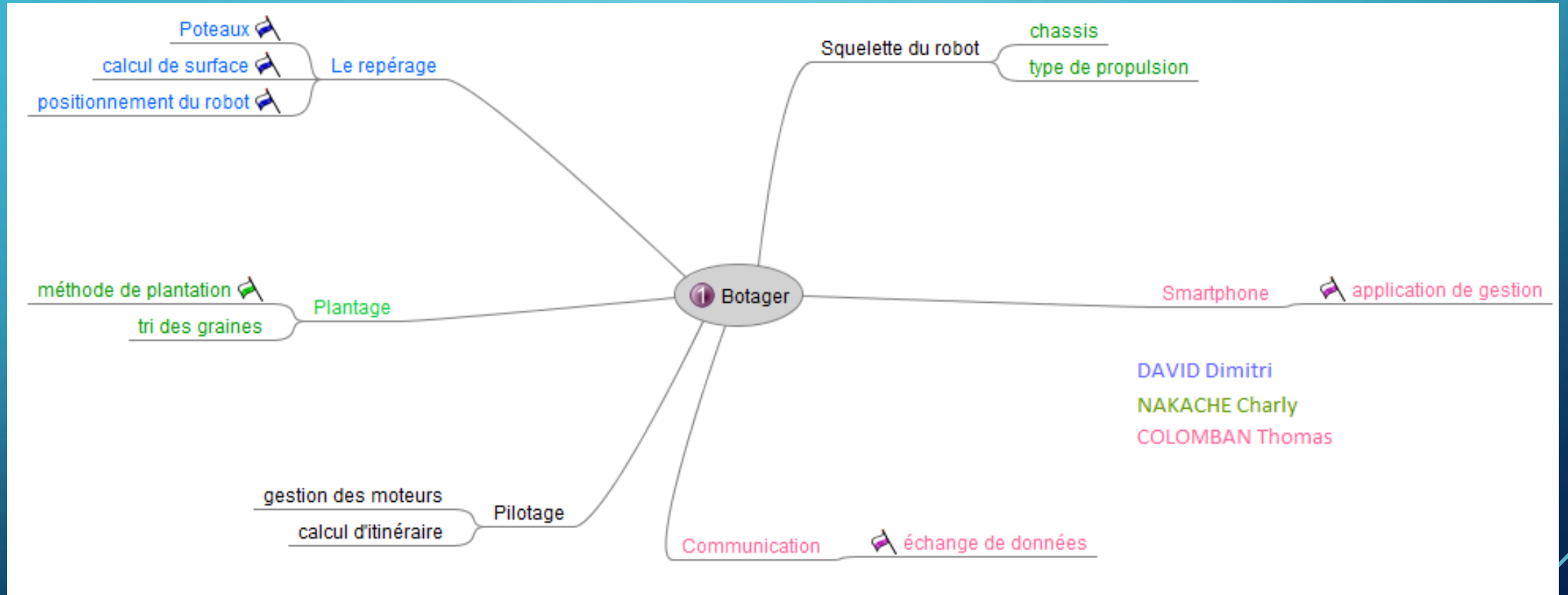
## Avoir un potager :

- Chronophage
- Physique
- Manque de nouvelles technologies

## BOTAGER :

- Planter des graines
- Se déplacer sur le terrain
- Piloté par une application Android

# FONCTIONS DU ROBOT






# Le repérage


- 3 voir 4 poteaux de délimitation
- Utilisation des valeurs de RSSI pour la triangulation.



# Application

**BOTAGER**

**INVENTAIRE**



NOM  
ADRESSE MAC

NOM  
ADRESSE MAC


NOM  
ADRESSE MAC

NOM  
ADRESSE MAC


**AGER**

**INVENTAIRE**


**INVENTAIRE**




NOM PLANTE




NOM PLANTE




NOM PLANTE



NOM PLANTE

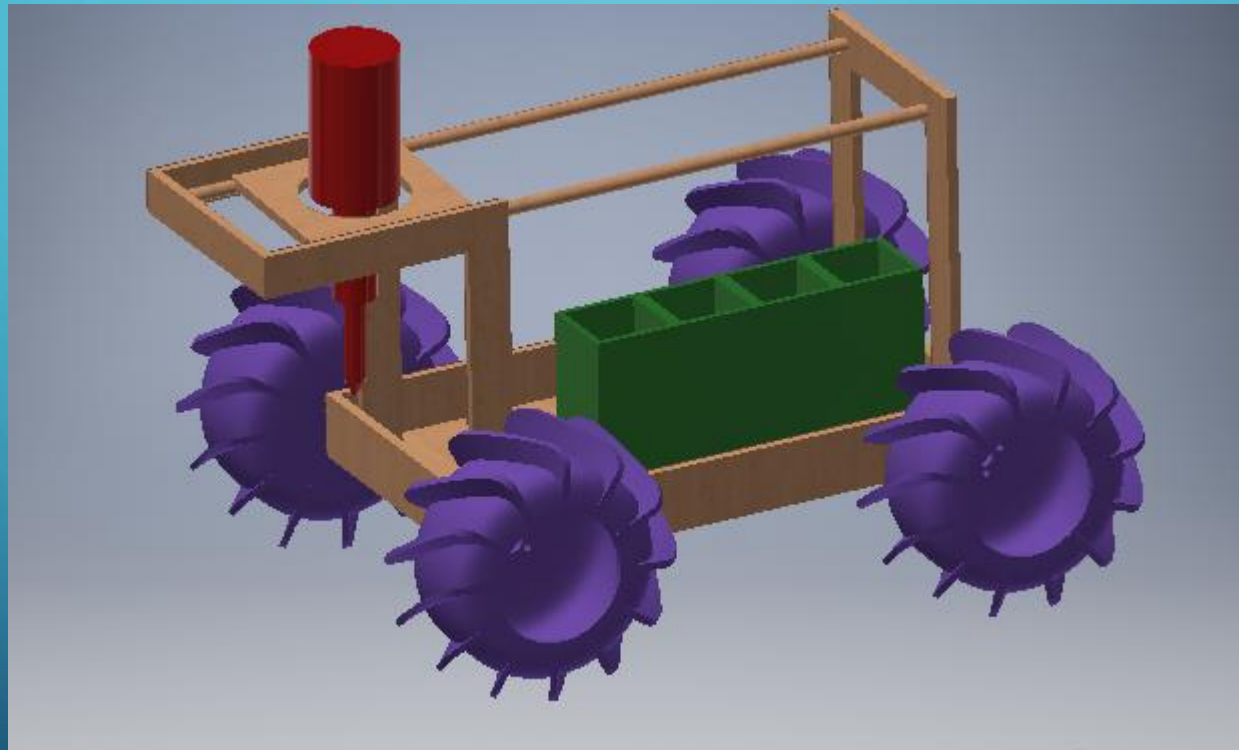


NOM PLANTE

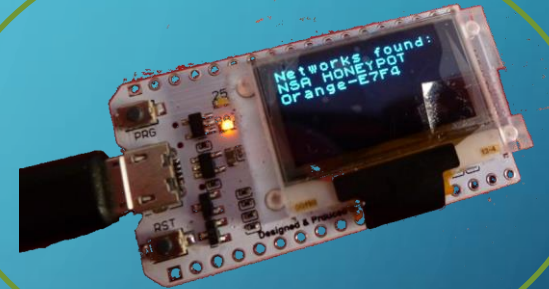
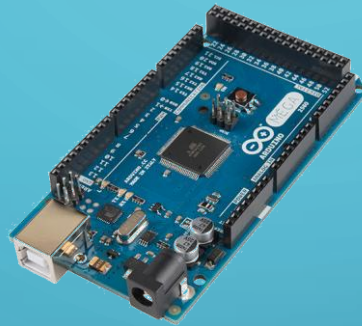
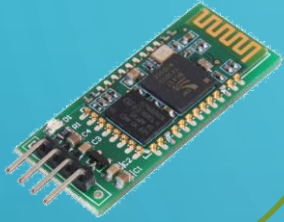


NOM PLANTE

# Robot



# MATERIEL





# PLANNING

[illegible]

# CONCLUSION

- Gestion des sauvegardes
- Système mécanique pour labourer en plus du plantage
- Précision du positionnement