

Yousra ZAABAT

N° candidat: 060981409GG

2023-2025

# Epreuve E4

## BTS-SIO

*Portefeuille des compétences*

---

## WORKSHOP

---

Ce projet est fait la toute première semaine de la rentrée.

L'objectif est de réaliser une innovation sur le thème de l'environnement, rencontrer nos camarades de classe, montrer nos compétences de diverses façons, et gagner à l'échelle de notre école ou l'échelle national.

Nous devons être innovant, créatif et avant tout montrer nos capacités d'équipe afin de remporter une victoire.

On choisit donc nos groupes dès le premier jour et on se met au travail en cherchant des idées... Nous pouvons travailler sur un projet déjà existant mais auxquelles se doit d'ajouter une innovation personnelle ou inventer de toute pièce un nouveau projet.

A la fin de ce projet, il est demandé un passage à l'oral (en groupe) qui sera le rendu du projet ainsi qu'une vidéo de "publicité" afin de vendre et de montrer les différentes utilisations de notre produit.

La problématique : "L'innovation Numérique face aux Changements Climatiques"

Notre projet :

Après mûre réflexion, nous avons décidé de créer un robot poubelle que l'on aura inventer de toute pièce. On a appelé ce robot Bin 2 Bin. Nous avons créé une maquette virtuelle puis une maquette physique.



C'est une grande avancé dans le domaine de l'environnement car le robot permettra à TOUS de recycler

Le robot se déplacera seul à l'aide d'une ligne transparente au sol, elle sera en réalité intégrée dans le prototype afin de bien connaître sont parcours.

Pour que le robot puisse aller chercher des déchets nous avons créé une application qui permettra aux utilisateurs utilisant le même réseau que le robot d'en bénéficier.

-> petit bouton sur l'appli

->appuyer sur un petit bouton pour que la poubelle reparte

Une fois la poubelle remplie, le robot pourra aller se débarrasser des débris en vidant la poubelle dans un compartiment se recyclant automatiquement.

Afin que le robot ne se fatigue nous lui avons optimisé un socle de recharge

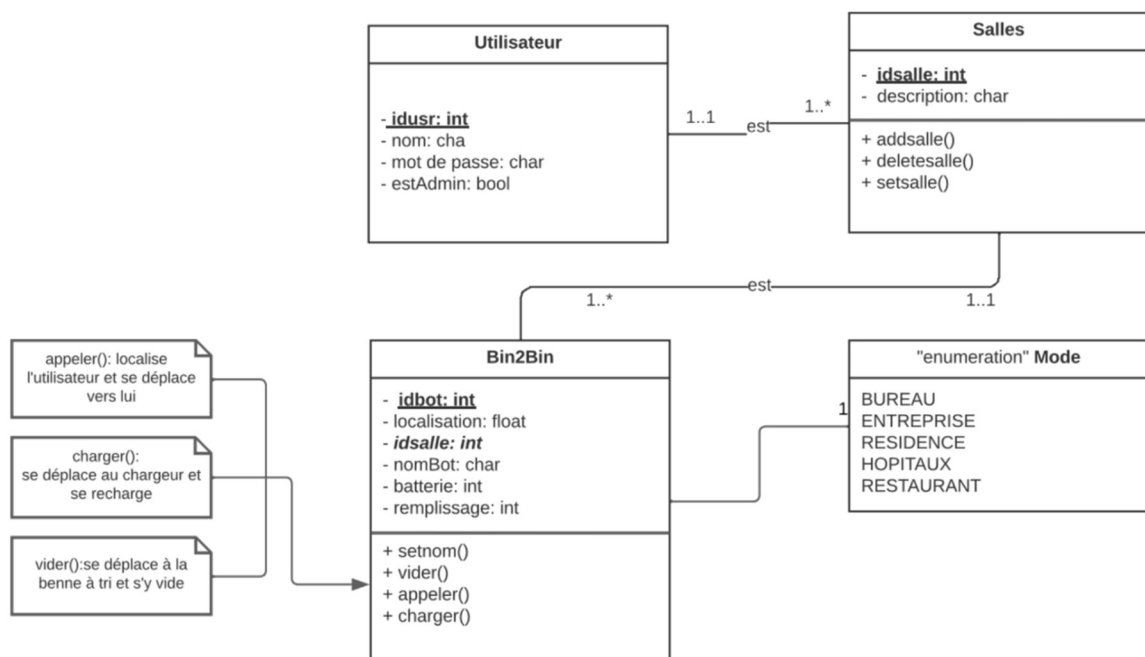
Nous l'avons créé grâce à une maquette Figma pour montrer ce qu'aurait donné l'application une fois terminer.

couleurs sur le principe de l'environnement.

Nous avons choisi les  
Le logo a été conçu par nous. Il

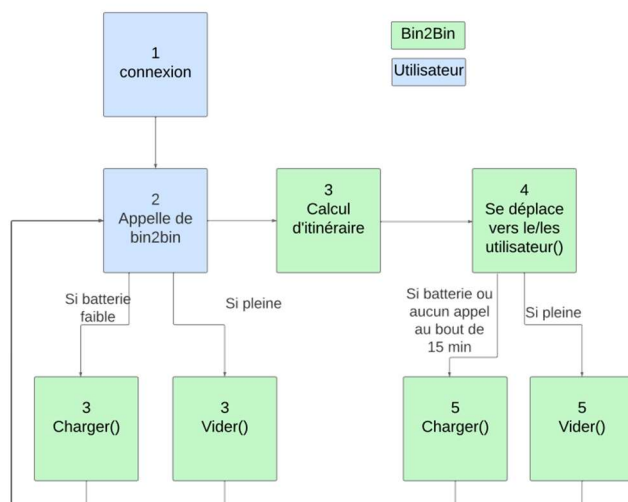
représente la main d'un robot tenant une poubelle pleine.

Modélisation d'une Base de Donnée :



## Explication du Robot :

Le robot s'utiliserait de cette façon :



Il serait construit à partir de matériaux recycler et recyclable pour correspondre à ses capacités

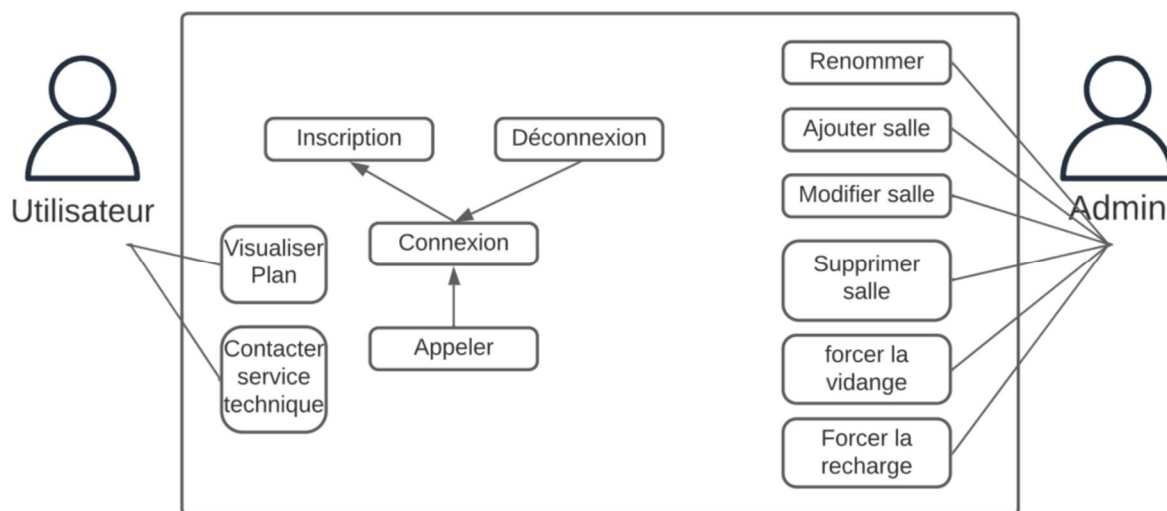
## Explication de l'application :

L'application aurait 2 interfaces différentes : utilisateur et administrateur.

Sur l'application l'utilisateur pourra se connecter avec un code spécifique afin qu'il corresponde bien au robot présent dans la résidence, dans l'entreprise ou autre. Une fois inscrit, il pourra appeler le robot, visualiser le plan et contacter le service technique.

L'administrateur pourra renommer le robot comme il le souhaite, ajouter des salles dans le contenu de la carte du robot mais aussi les modifier et les supprimer. Il pourra aussi forcer la recharge et la vidange du robot s'il trouve qu'il est déchargé ou trop remplie.

Le robot a besoin d'une personne pour le nettoyer... mais nous avons songer à le rendre complètement autonome



Vidéo de vente :

Pour cette vidéo, nous avons décidé de se faire rencontrer des investisseurs et les concepteurs du robot. Ce qui permettrait au téléspectateur de mieux comprendre comment on utilise le robot à quoi il sert...

# BIN2BIN

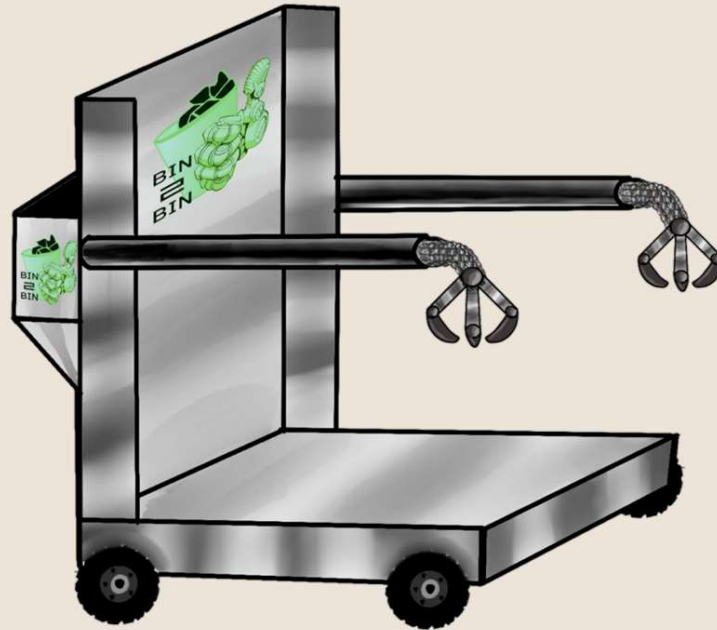
Plus besoin de vous déplacer jusqu'à la poubelle, celle-ci vient à vous !



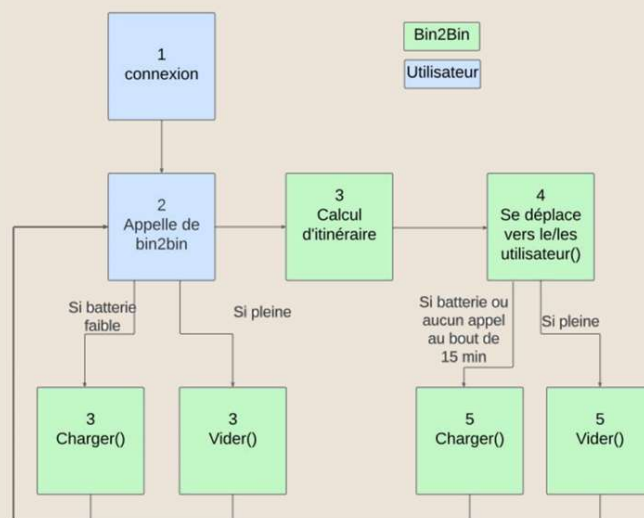
## Notre mission



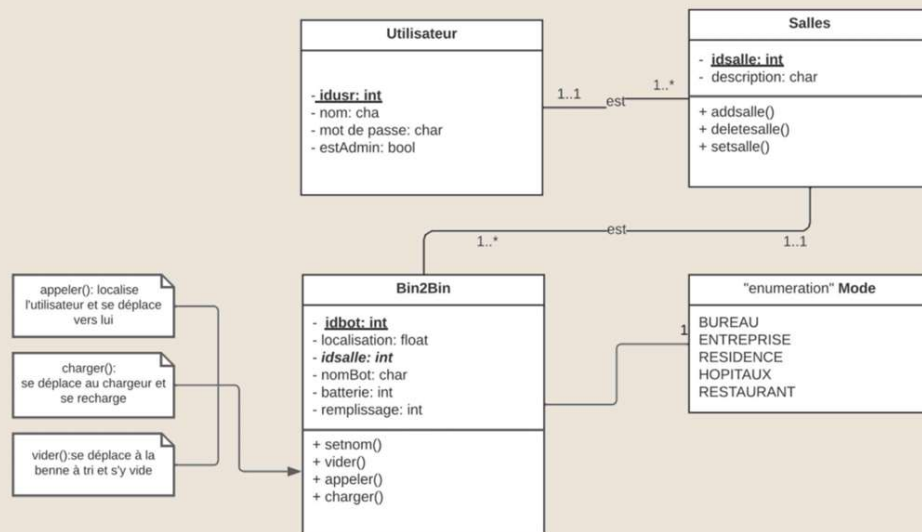
## Bin2Bin



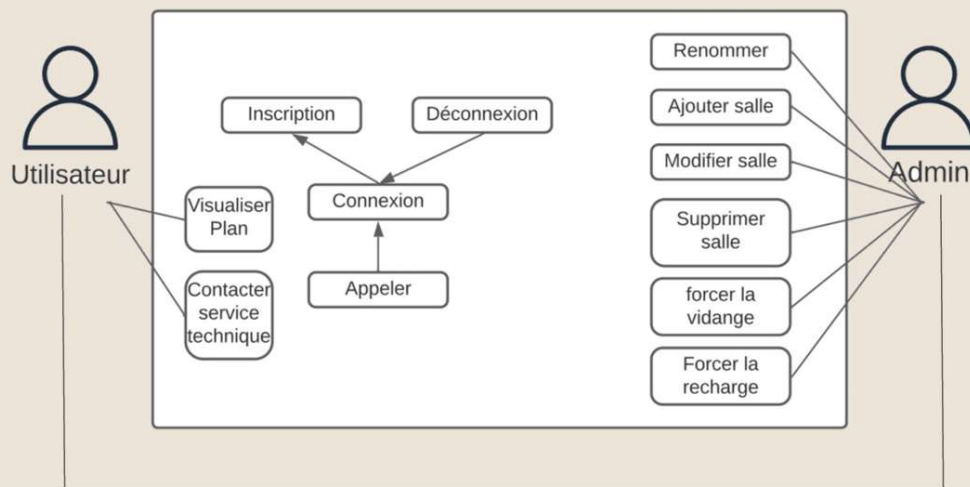
## Scénario d'utilisation



## UML, modélisation par objet



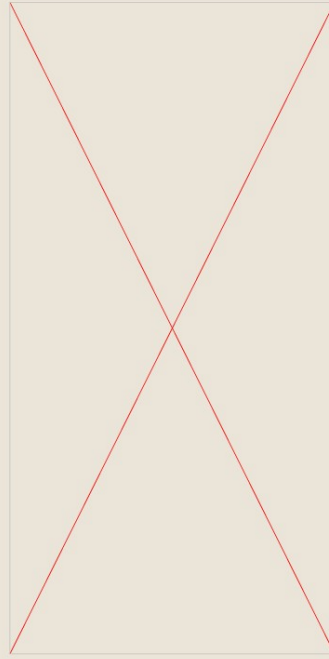
## Use case





## Maquette Figma

- Etat du robot
- Interface utilisateur/administrateur
- Gestion du robot



Lien de la maquette :

<https://www.figma.com/file/9wUNvU23O2rMENjce1fgD8/Bin2Bin?type=design&node-id=0%3A1&mode=design&t=TCsAfxRtvhMfWidU-1>