

Uberdrinks

SOMMAIRE

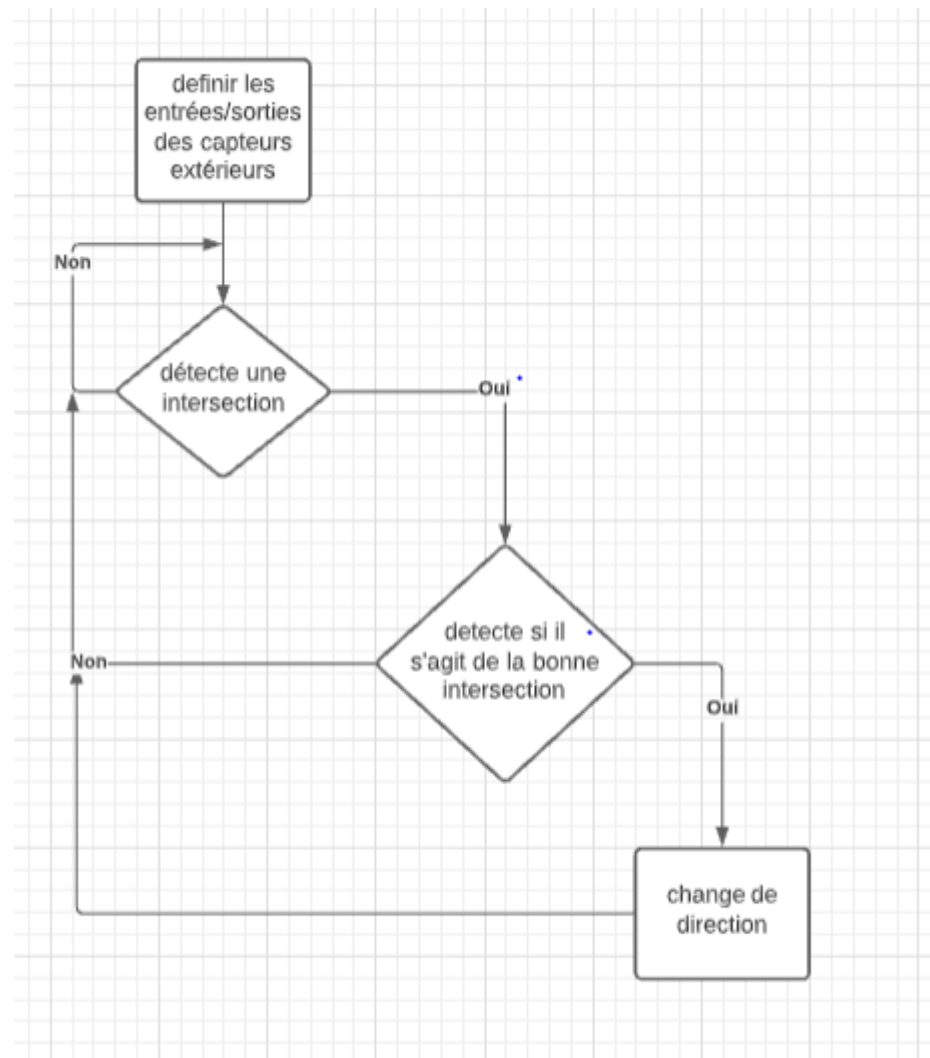
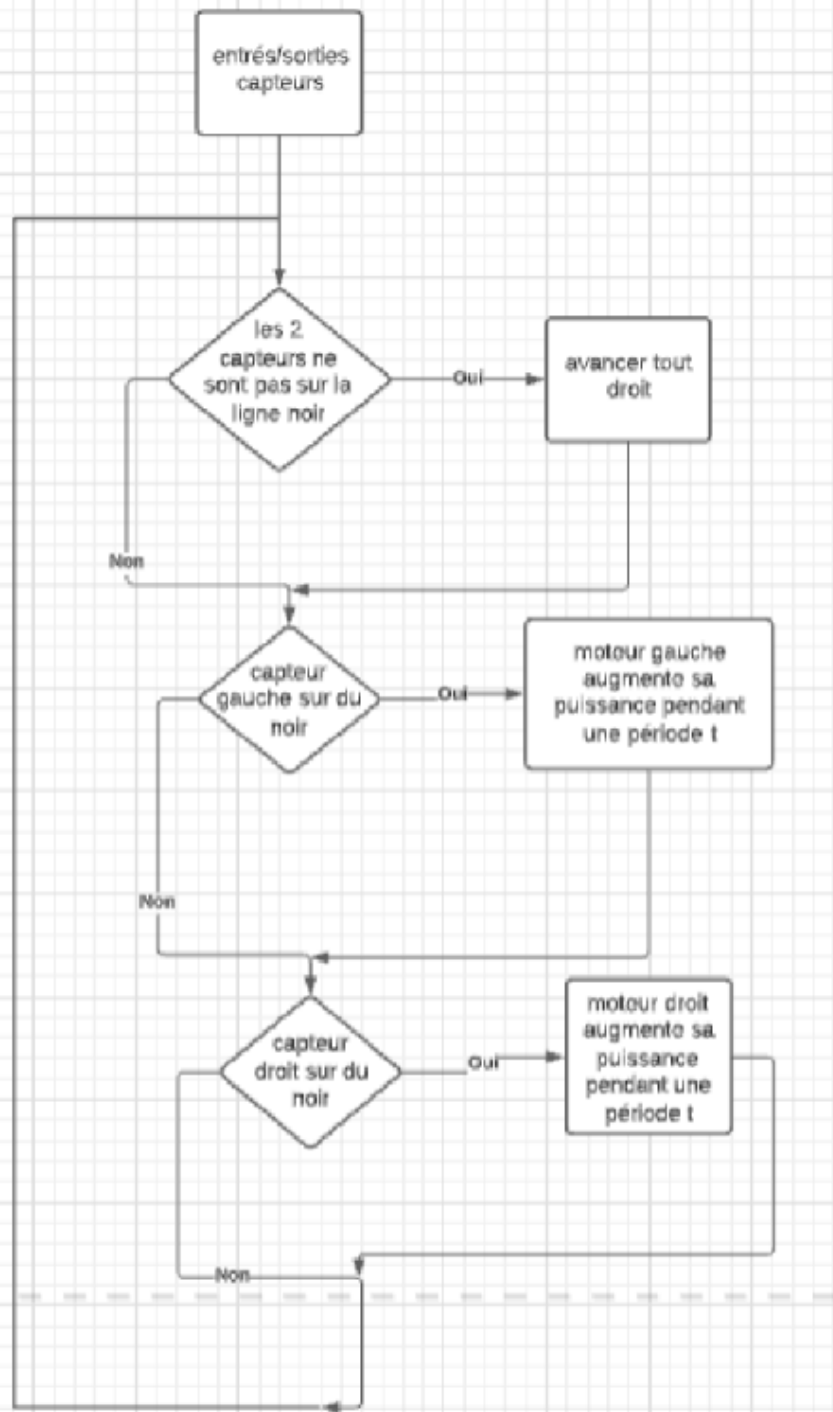
- ▶ Le projet
- ▶ Le programme
- ▶ Module suiveur de ligne
- ▶ Module bluetooth
- ▶ Module détecteur d'obstacle
- ▶ Planning
- ▶ Conclusion

Présentation du projet

- ▶ Présentation général
- ▶ Utilité du projet
- ▶ Intérêts

Module suiveur de ligne

- ▶ Selon la valeur des différents capteurs le robot adapte sa trajectoire
- ▶ Permet de détecter les intersections
- ▶ Problèmes rencontrés
- ▶ Solutions apportés
- ▶ Résultat



Module Bluetooth

- ▶ Permet de faire fonctionner quand on le veut
- ▶ Permet de choisir où le robot doit arrivé
- ▶ Problèmes rencontrés
- ▶ Solutions apporté
- ▶ Résultats

Module détecteur d'obstacle

- ▶ Permet au robot d'éviter les obstacle sur sa trajectoire
- ▶ Problèmes rencontrés
- ▶ Résultat

Planning

1^{er} Séance

2^{eme} Séance

3^{eme} Séance

4^{eme} Séance

Réalisation d'un prototype du robot pouvant suivre une ligne et changer de direction

Création du programme permettant au robot de suivre la ligne et de changer de direction

Réalisation du module et du code permettant au robot d'éviter les obstacles

Présentation du prototype à l'oral

5^{eme} Séance

6^{eme} Séance

7^{eme} Séance

8^{eme} Séance

Réalisation du module permettant au robot d'éviter les obstacles (finalisation)

Conception et réalisation du robot

Présentation du résultat finale à l'oral

Conclusion

- ▶ Projet qui peut s'avérer pratique au quotidien
- ▶ Difficulté de les délais
- ▶ Projet très enrichissant d'un point de vu personnel