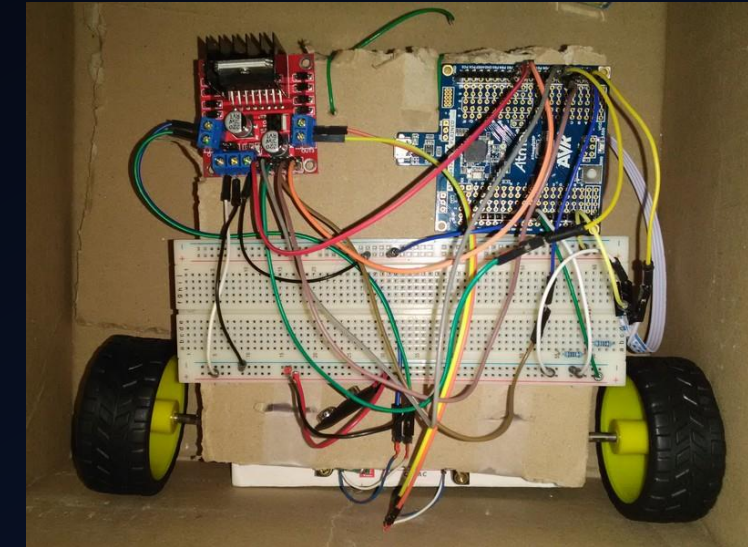
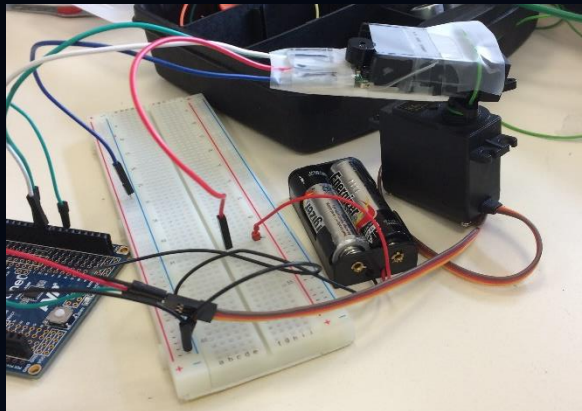


DE LA FUENTE Léo G2
FONTENEAU Félix G3

SLAM ARDUINO BOT

PROJET ARDUINO PEIP2 2017-2018

PRÉSENTATION DE MI-PARCOURS



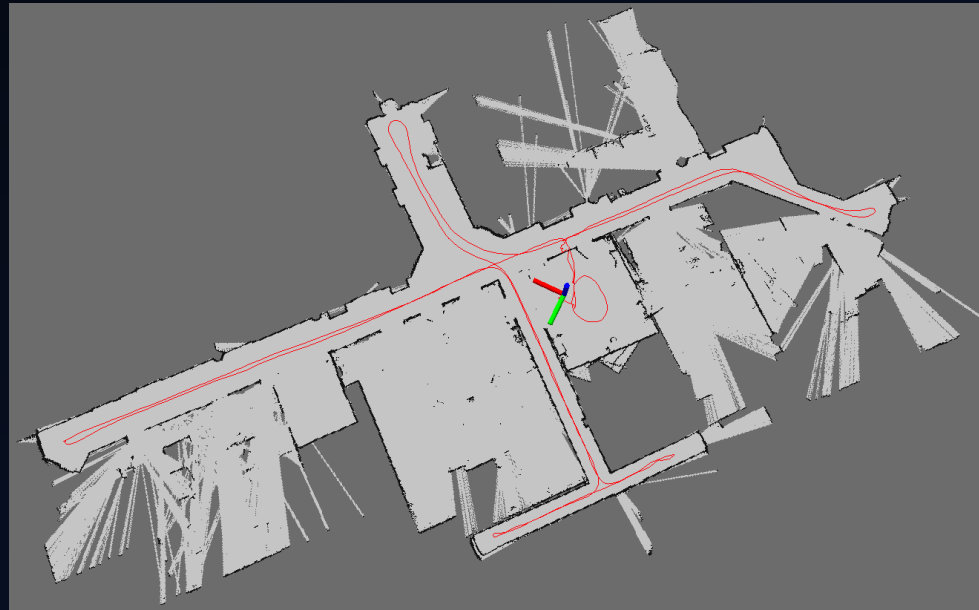
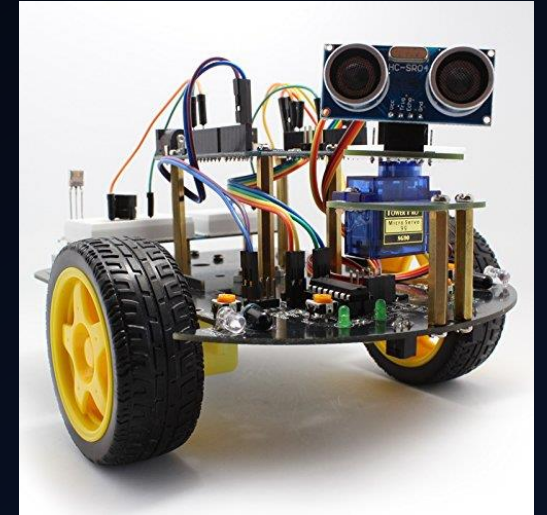
POLYTECH[®]
NICE-SOPHIA

Sommaire

- Rappel du projet
- Avancement/problèmes
- Récap matériel
- Reprise des objectifs
- Restructuration du planning
- Conclusion

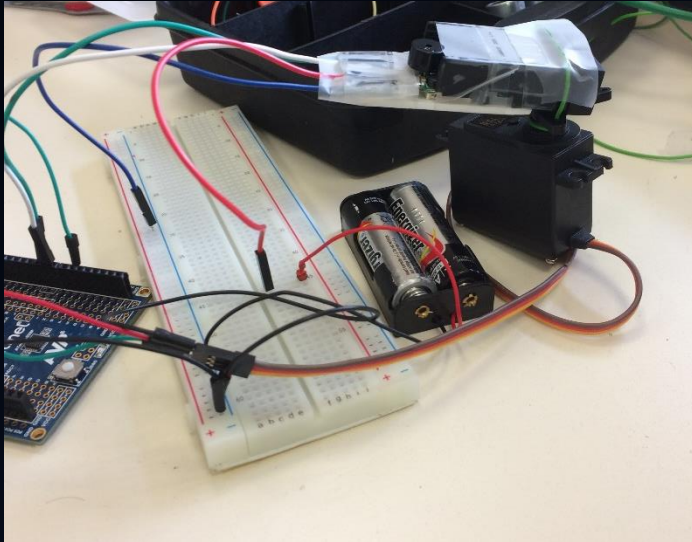
Rappel du projet

Cartographie par robot en intérieur (sans données gps)
avec un utilisateur dirigeant la robot à distance



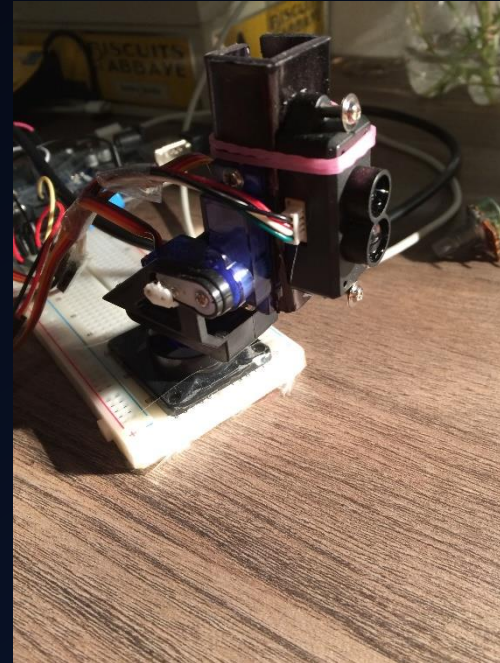
Avancement/problèmes

- Tourelle de mesure



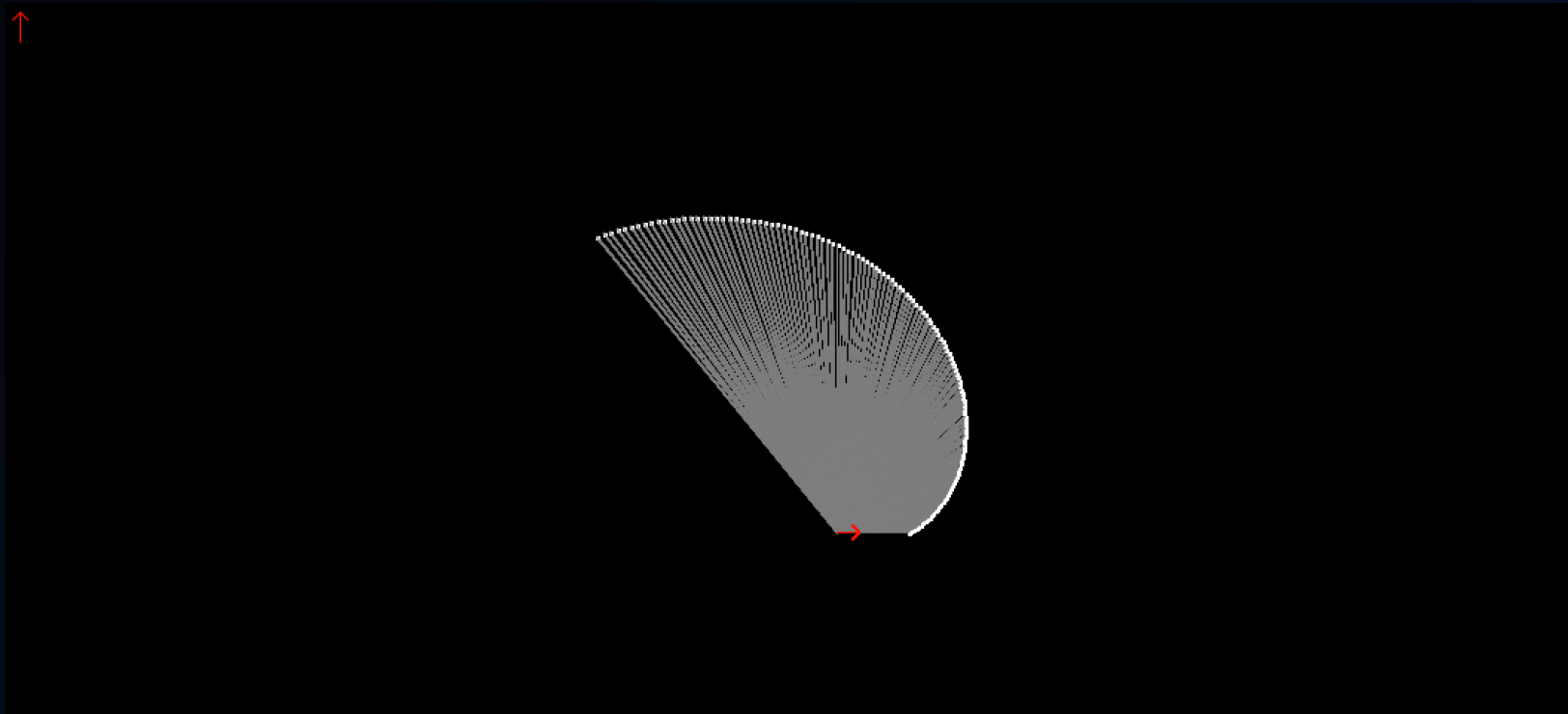
Avancement/problèmes

- Lidar
 - Fréquence de mesure élevée
 - Précision moindre mais peu gênant



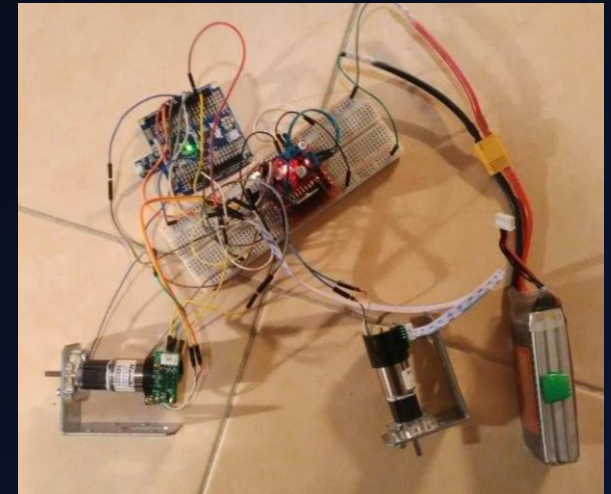
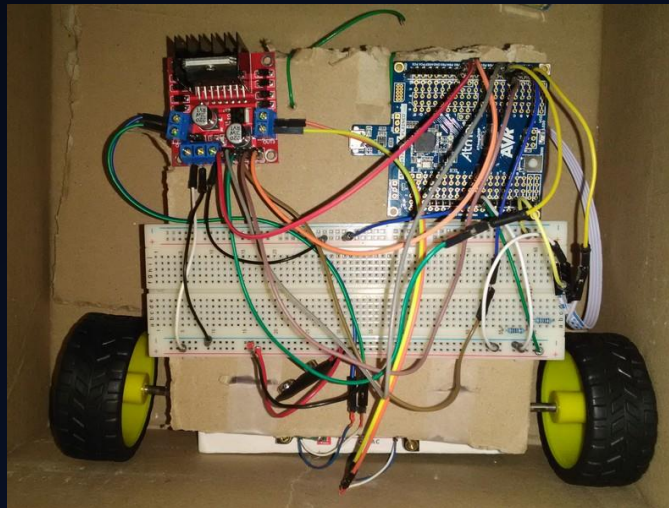
Avancement/problèmes

- Interface/traitement des données



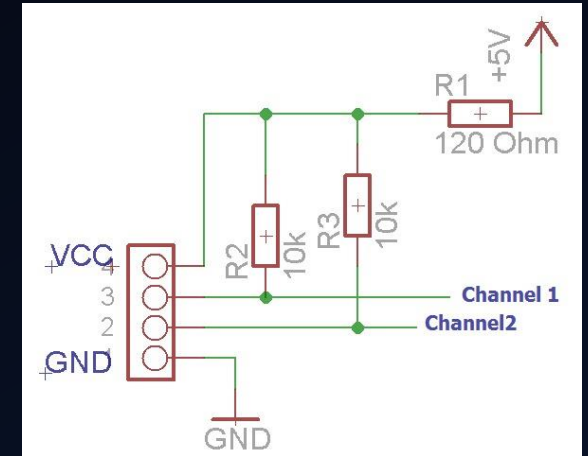
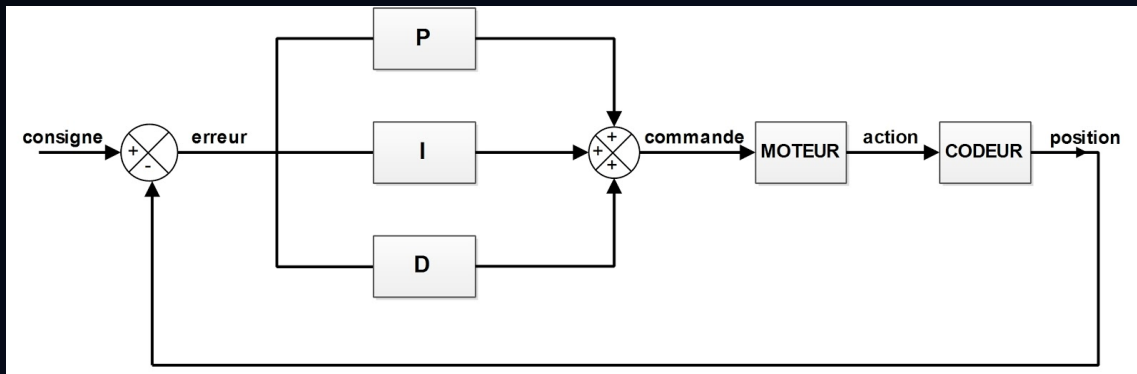
Avancement/problèmes

- Robot : ce qui fonctionne
 - Branchement moteurs et acquisition roues codeuses
 - Adaptation des moteurs



Avancement/problèmes

- Robot : problèmes rencontrés
 - Roue codeuse
 - Vitesse moteur => asservissement



Avancement/problèmes

- **Robot** : ce qu'il reste à faire
 - Finir la construction du support
 - Finir de coder les déplacements élémentaires
 - Commander et placer de nouvelles roues
 - Liaison robot/ordinateur

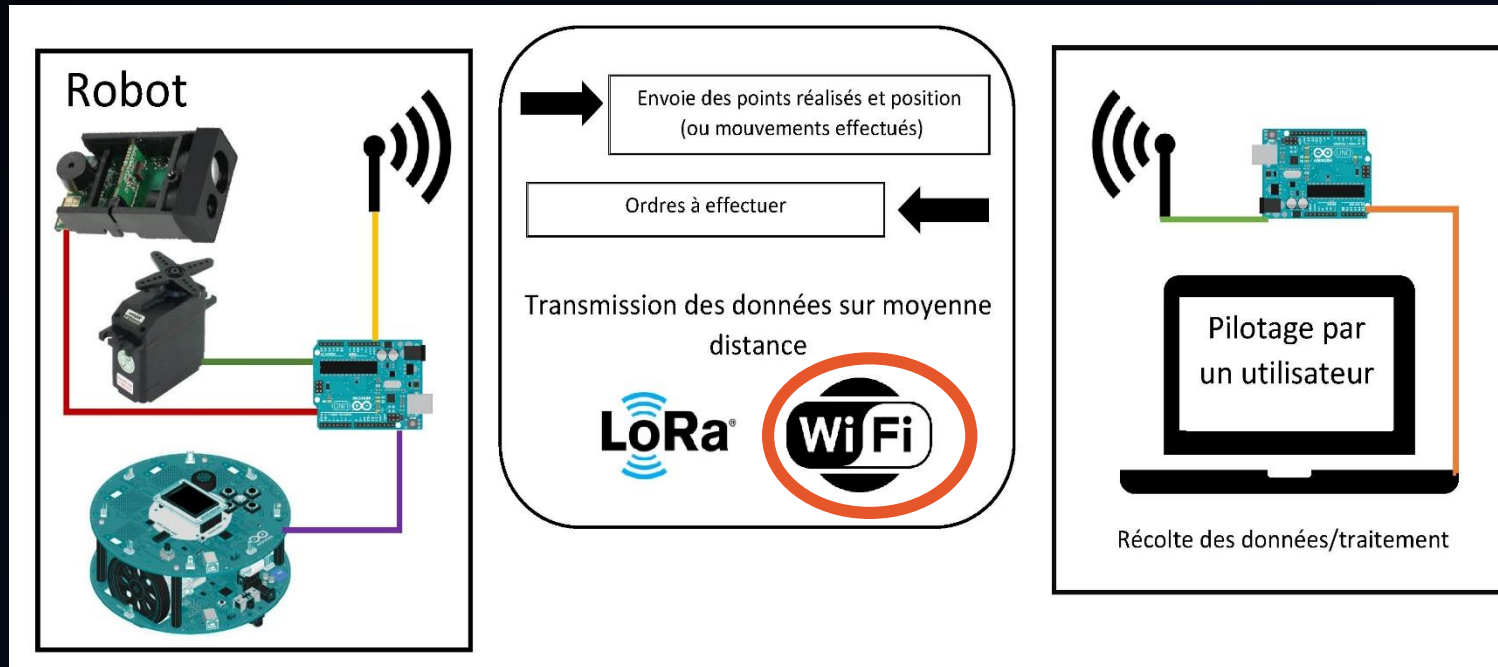
Matériel manquant/non utilisé

- Cartes lora/wifi

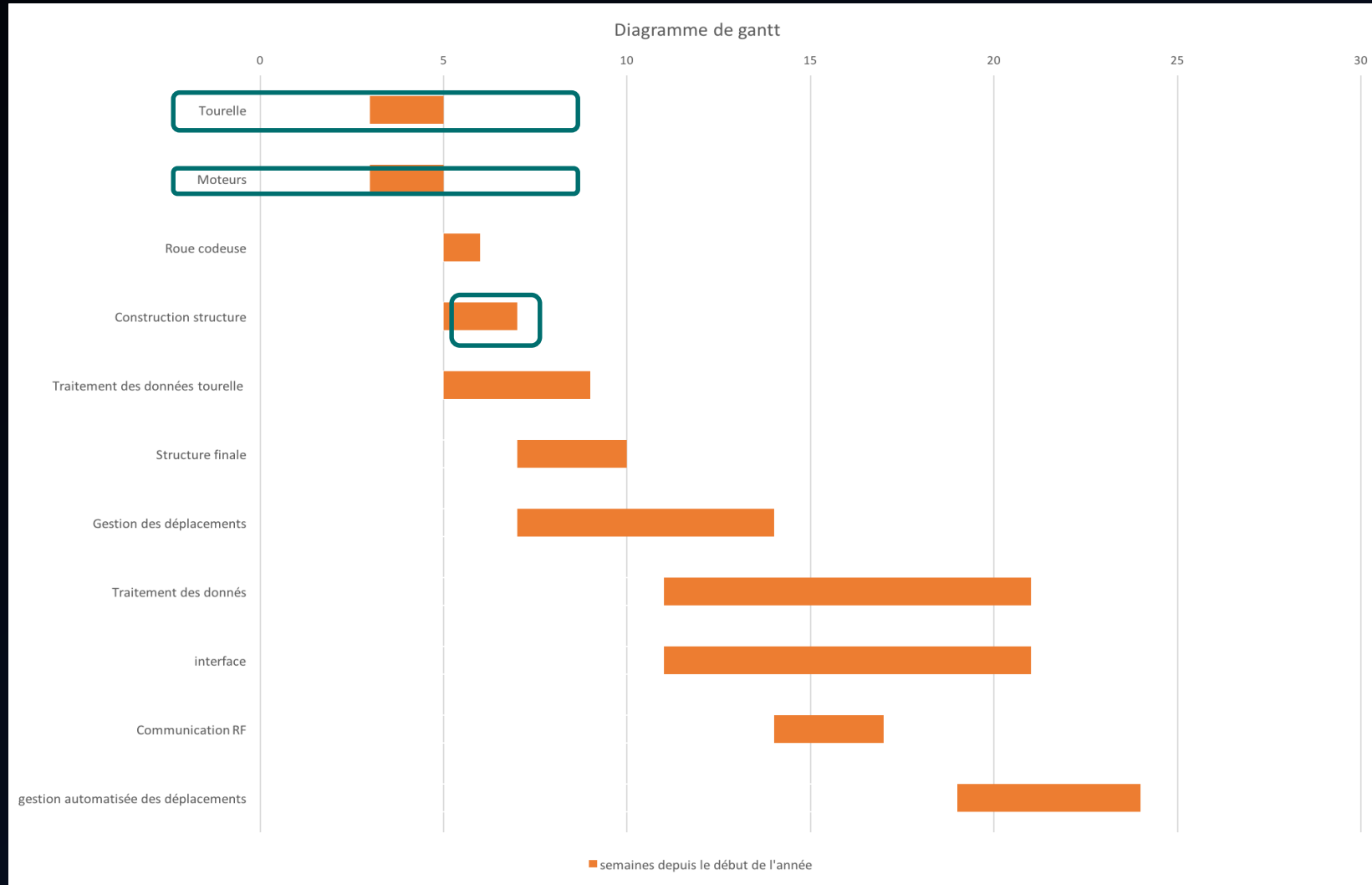


- Roue/adaptateur pour moteur définitif

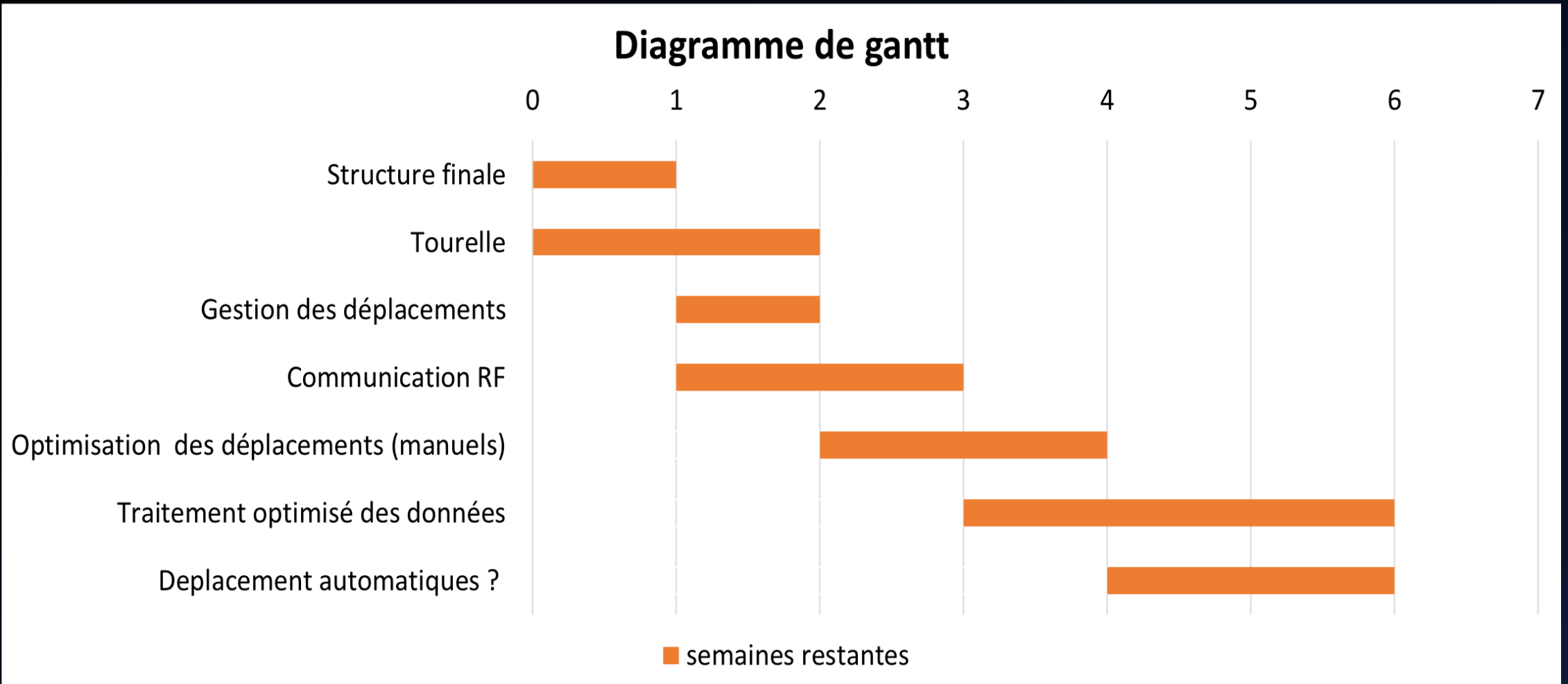
Objectifs



Ancien planning



Nouveau planning



Conclusion

- Problèmes prennent vite du temps sur le planning
- Planning non respecté mais réadapté
- Reste une bonne partie de réglages
- Communication RF à commencer

Ouverture

