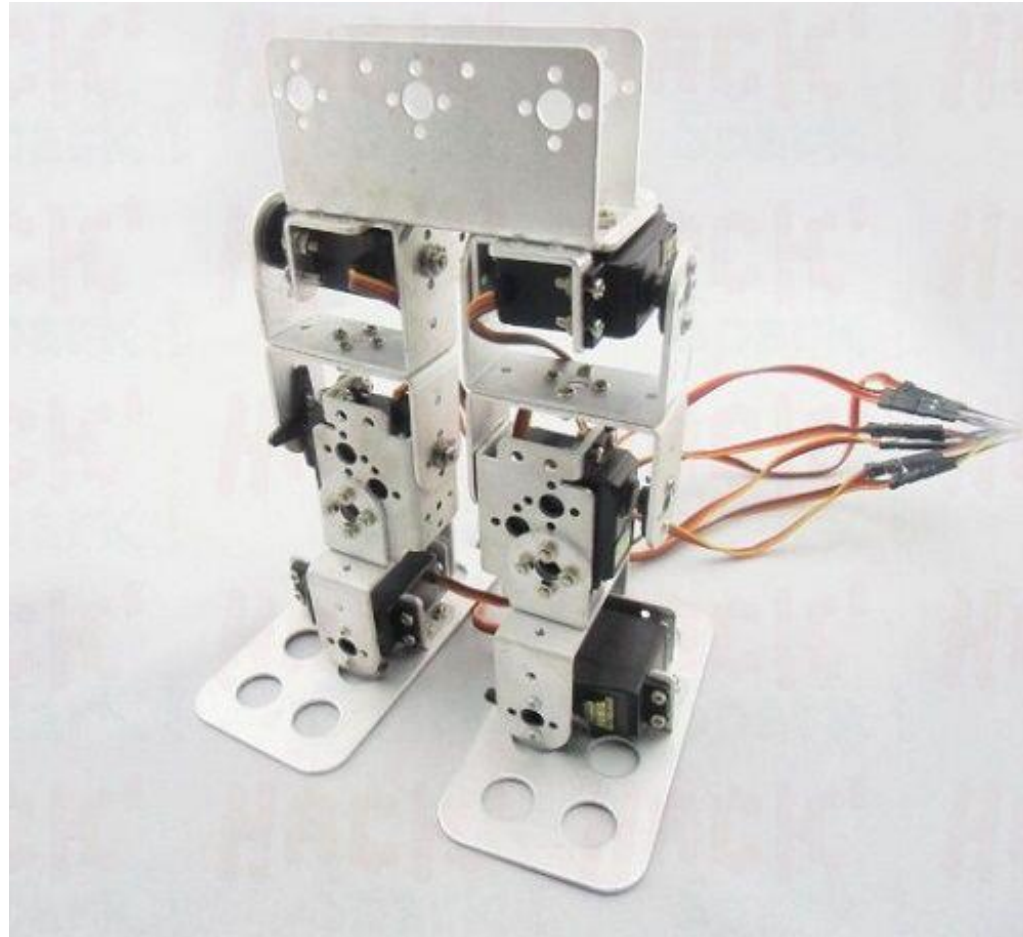


Robot bipède arduino



BERTIN Loïc
GRAULIER Brice

Sommaire

- Problématique et motivations
- Objectifs
- Fonctionnalités
- Matériel utilisé
- Premier planning
- Conclusion

Problématique

Comment concevoir un robot capable de tenir en équilibre ainsi que ce déplacer sur uniquement deux appuis?

Motivation & Objectifs

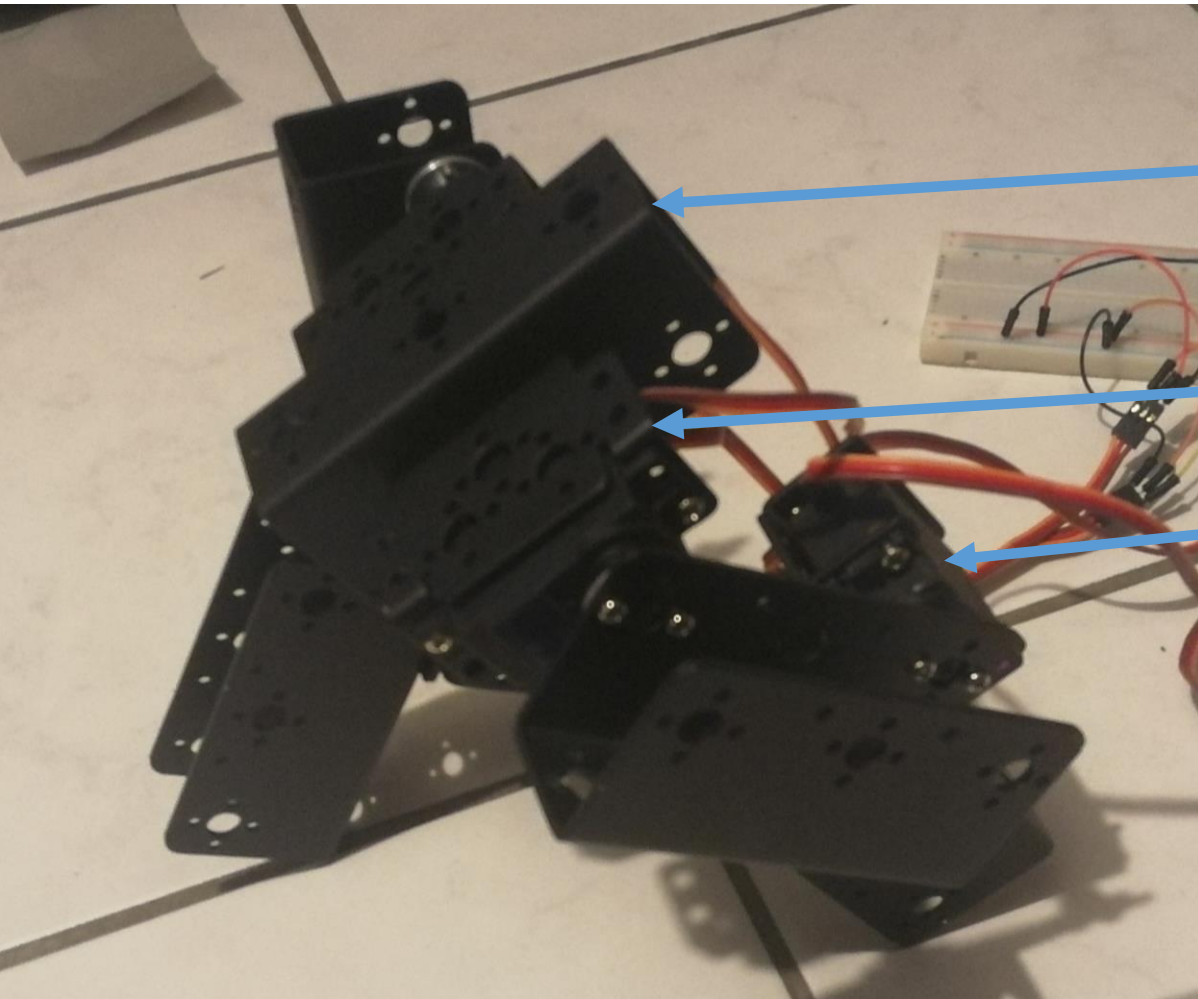
Motivations:

- Défis
- Les robots c'est cool

Objectifs:

- Marche droite
- Virage
- Contrôle par bluetooth
- (Rajouter une pince pour attraper des objets)

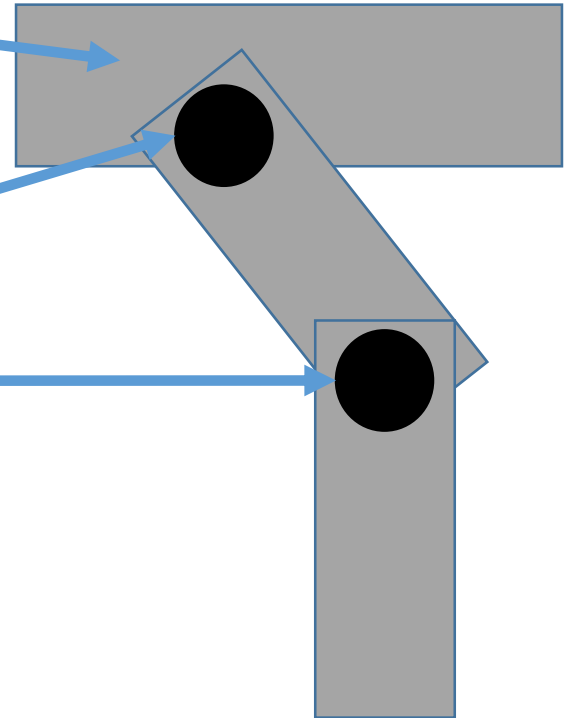
Fonctions + Schémas



Tronc

Hanche (1 servo
moteur)

Genou (1 servo
moteur)



Matériel

Actuel:

- 4 servo-moteurs
- Morceau de métal nécessaire au corps du robot

Futur:

- Une pince donc 1 servo-moteurs de plus
- Le module bluetooth

Utilisation du materiel

Actuel:

- Servo moteurs: Servent à l'équilibre + déplacement

Futur:

- La pince: Permettre d'attraper un objet devant le robot
- Le module bluetooth pour contrôler le robot à distance

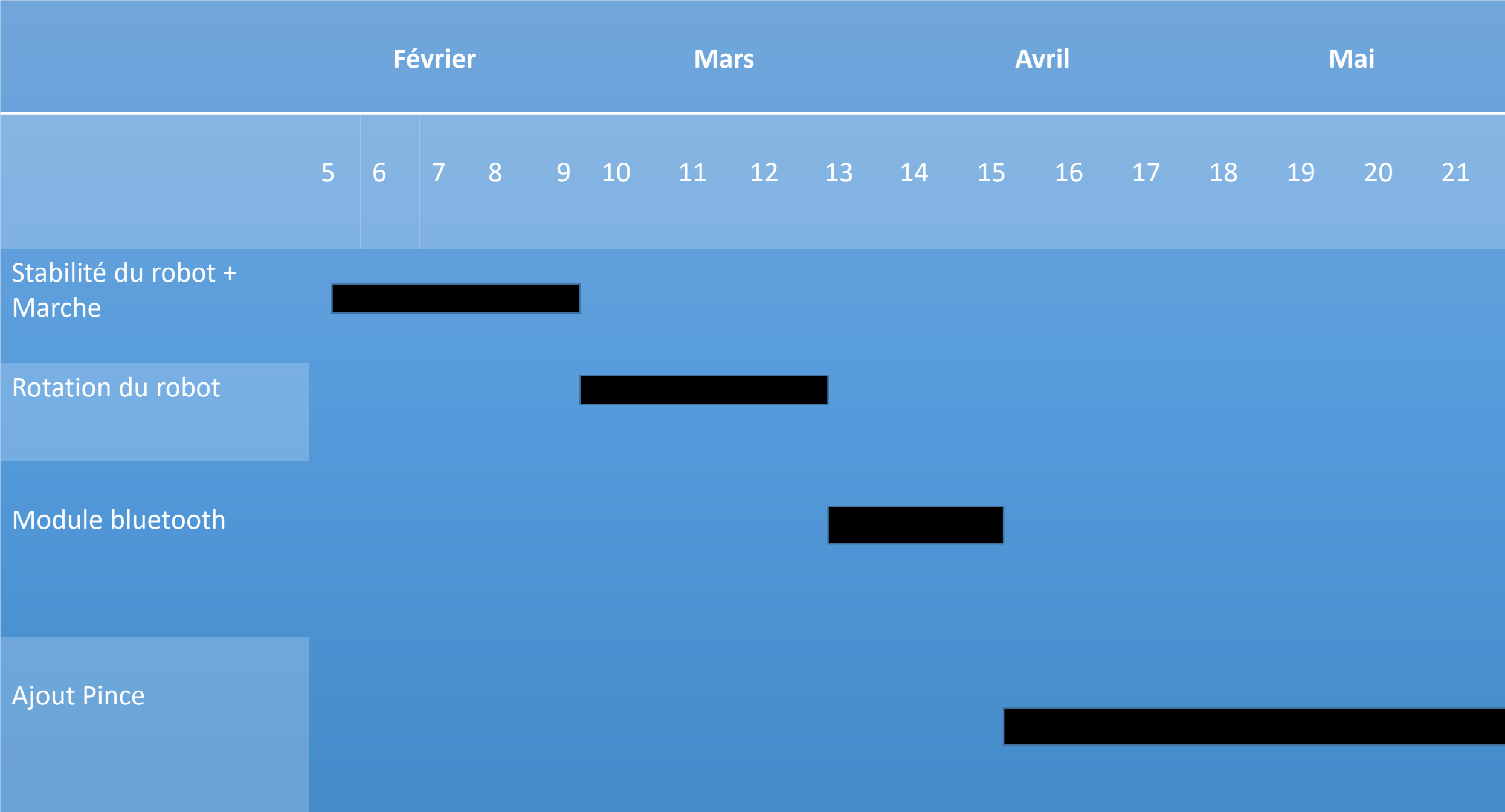
Planning

Février: Stabilité du robot et marche

Mars : Rotation du robot

2 premières semaines d'avril : Ajout du bluetooth

Fin avril + mai : Ajout de la pince



Conclusion

Beaucoup de travail nous attend et ce sera une expérience bien formatrice.