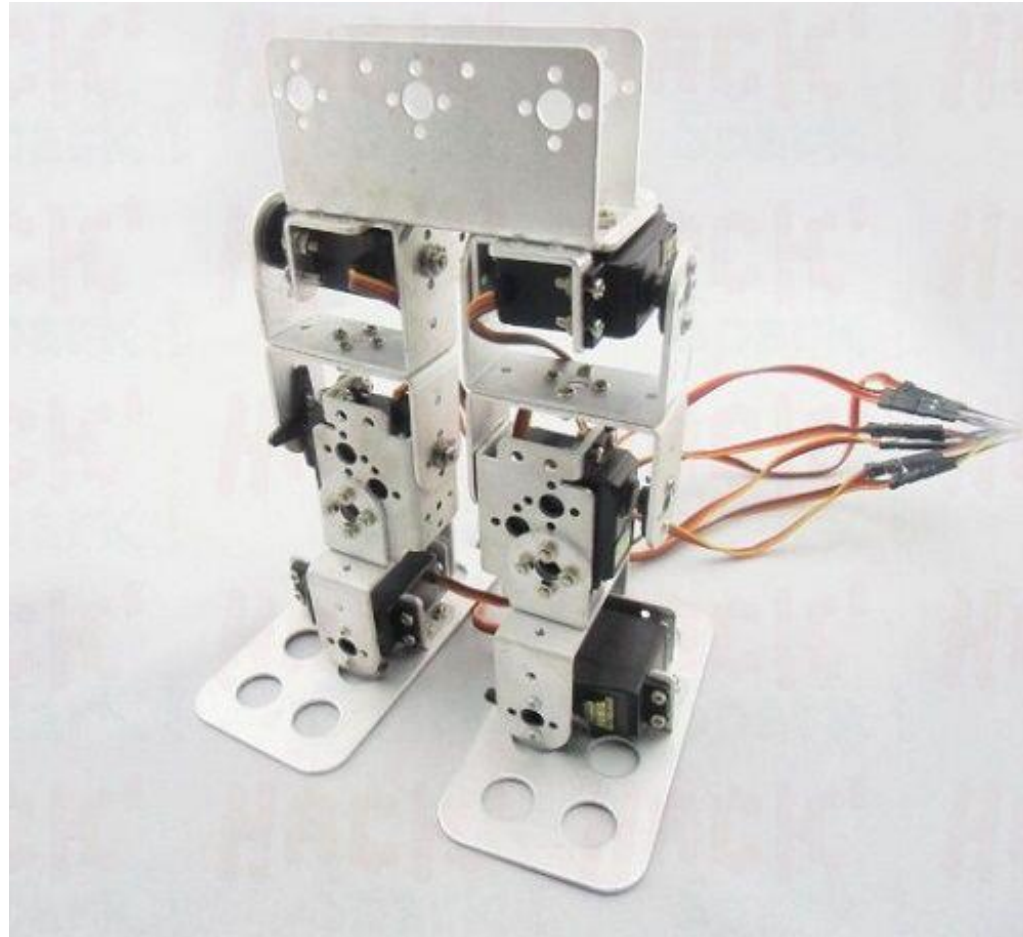


# Robot bipède arduino



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

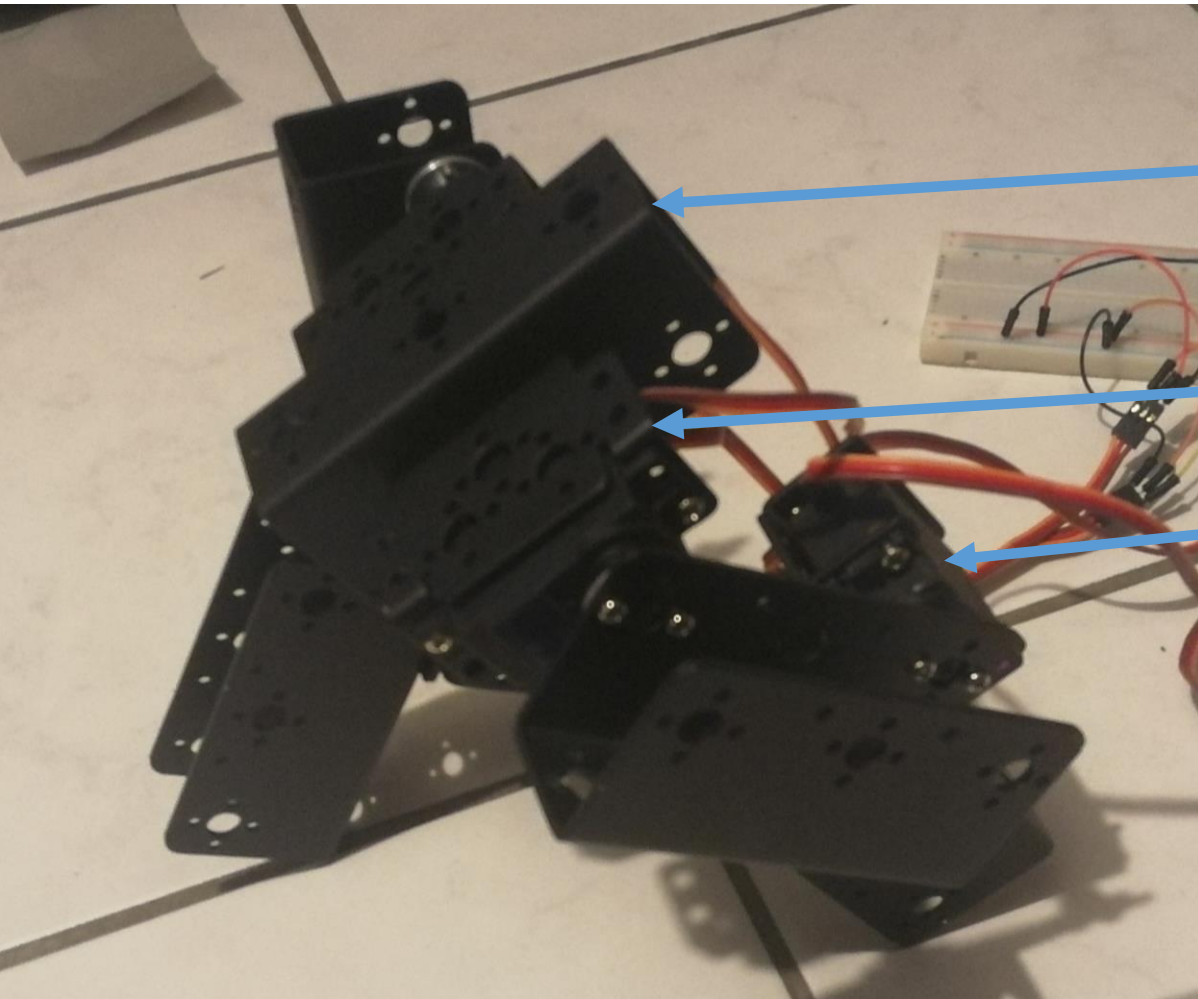
## Motivations:

- Défis
- La robotique est un thème attirant
- Thème moderne avec les évolutions actuelles

## Objectifs:

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

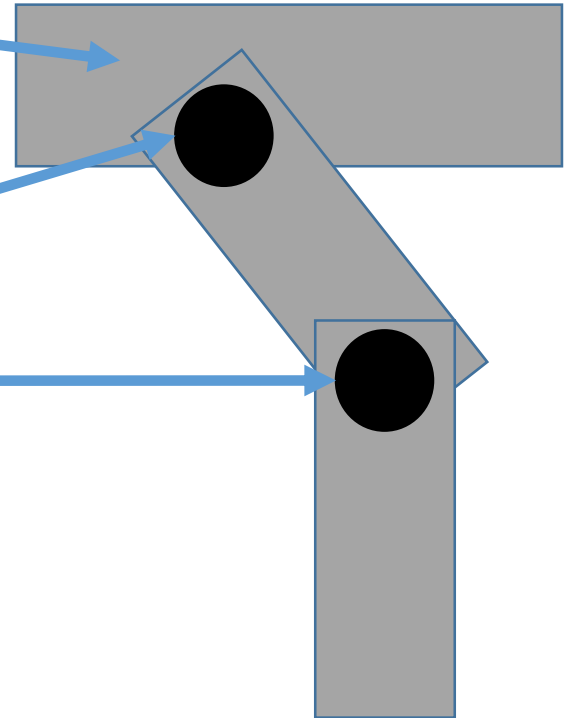
# Fonctions + Schémas



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
- ( module ultrason )

# 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
- (module ultrason : ne pas se prendre de mur)

# Planning

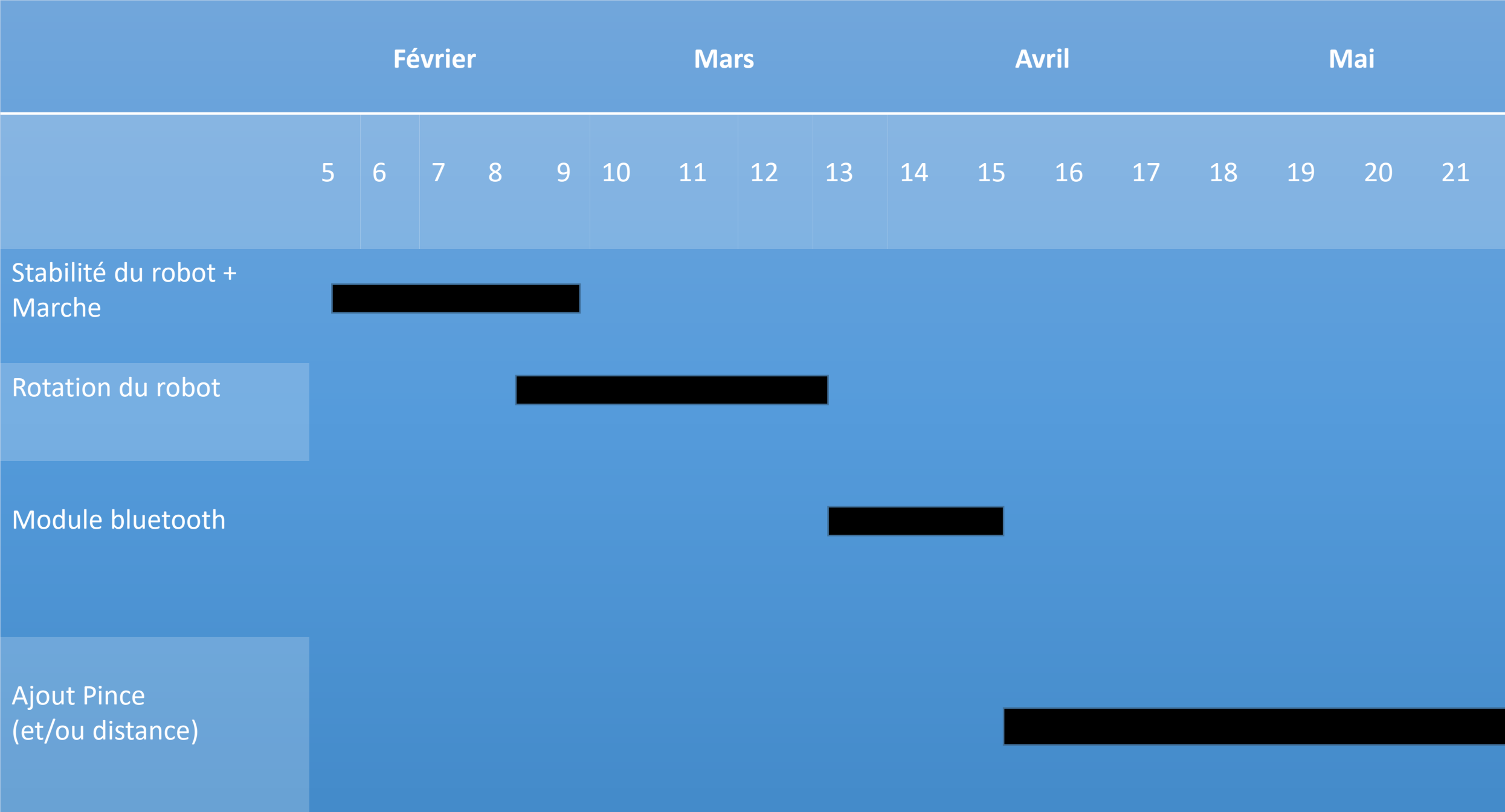
Février: Stabilité du robot et marche

Mars : Rotation du robot

2 premières semaines d'avril : Ajout du bluetooth

Fin avril + mai : Ajout de la pince (et/ou ajout du module de distance)





# Conclusion

- Beaucoup de travail
- Expérience formatrice.