

# Robot bipède arduino

Bertin Loïc  
Graulier Brice

# Sommaire

- Avancement du projet
- Etat des lieux du matériel
- Problèmes rencontrés
- Nouveaux objectifs
- Comparaison avec le planning

# Avancement du projet

- Projet bien avancé avec module bluetooth et marche
- Rencontre d'un problème
- Recâblage ➔ juste marche actuellement

# Etat des lieu du matériel

- Conservation de la même base
- Rajout d'anti-dérapant au niveau des talons
- Ajout d'un « mini » support arduino

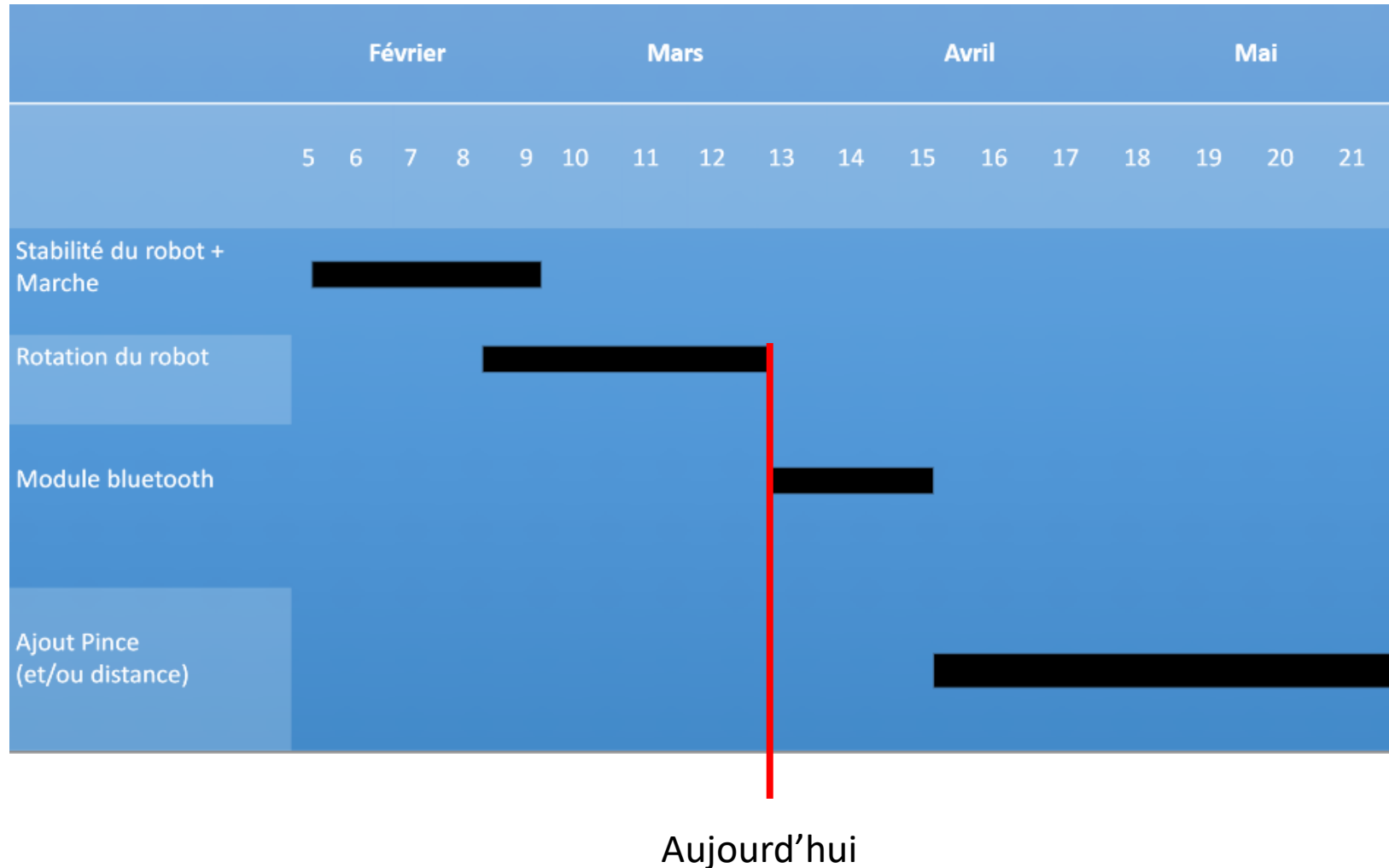
# Problèmes rencontrés

- Problème de stabilisation ( position initiale )
- Problème de répartition du poids lors de la marche
- Problème d'adhérence (corrigé mais pas totalement)
- Décalage force jambe droite/gauche

# Nouveaux objectifs

- Meilleure fixation de l'adhérent
- Rajout du bluetooth sans faux-contact
- Rajout capteur distance
- Si possible, marche plus fluide

# Comparaison avec le planning



Maintien actuel du planning, le module bluetooth a déjà été implémenté mais retiré à cause du faux contact

Choix de la distance à la place de la pince