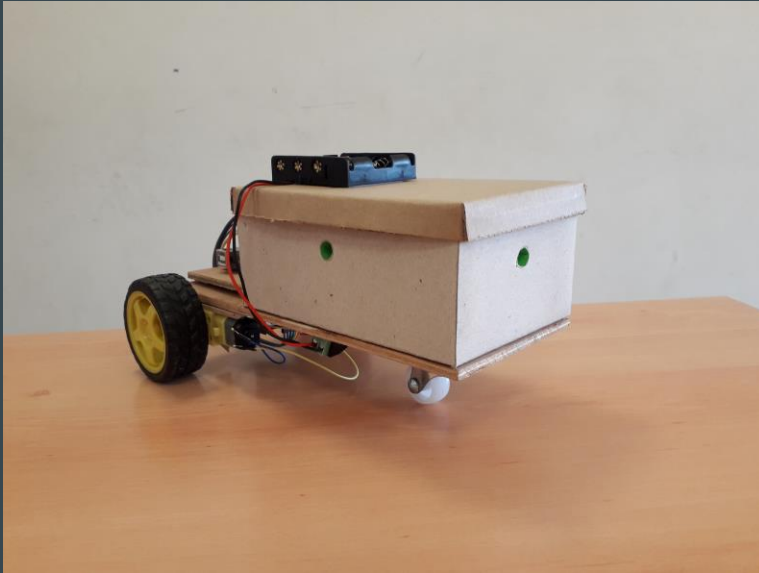


# Projet Arduino: Le Robot Curieux



Alexandre VERDILLE  
Vivian LOSCIALE

# Sommaire

- Planning et Objectifs
- Matériel
- Principe de fonctionnement
- Problèmes rencontrés
- Amélioration et Applications
- Conclusion

# Planning et Objectifs

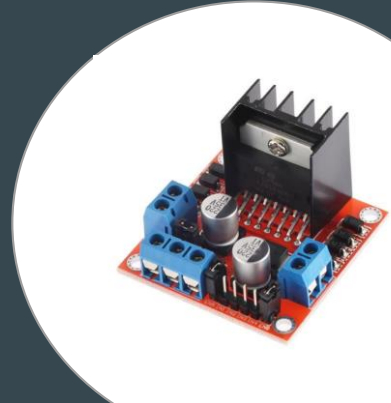
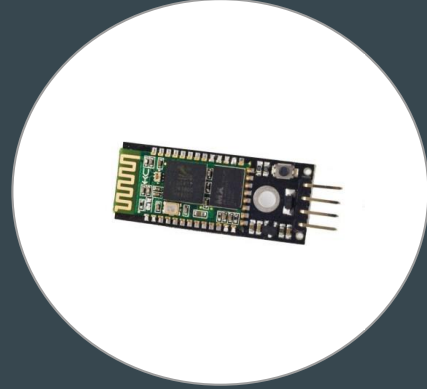
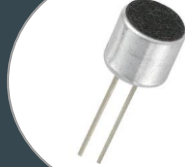
L'objectif était de réaliser un robot ayant les capacités de se déplacer vers une source de bruit.

Le robot pouvait aussi interagir grâce à des smileys via l'écran.

Prévision		Quand?							
Qui?	Quoi?	20-déc	10-janv	17-janv	04-févr	11-févr	25-févr	04-mars	11-mars
Vivian	Moteur								
Alex	Micro								
Vivian	Communication BT								
Vivian	Deplacement auto								
Alex	Ecran								
Alex	Détection son								
Commun	Intégration module son								
Suivi		Quand?							
Qui?	Quoi?	20-déc	10-janv	17-janv	04-févr	11-févr	25-févr	04-mars	11-mars
Vivian	Moteur								
Alex	Micro				& Vivian				
Vivian	Communication BT								
Vivian	Deplacement auto								
Alex	Ecran								
Alex	Détection son								
Commun	Intégration module son								
	Séance de vérification								
Mis à jour le 9/03/2019									

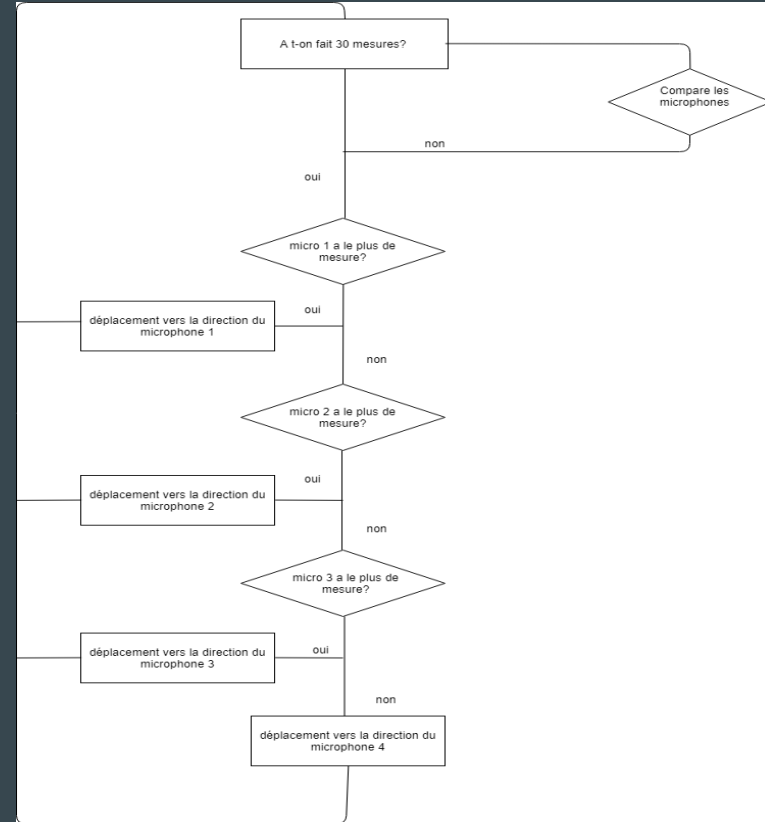
# Matériel

- 4 microphones
- 2 moteurs continus
- 2 roues + 1 roue libre
- 1 carte Arduino Uno
- 1 Bluetooth HC-06
- 1 carte de contrôle de moteur



# Principe de fonctionnement

Programme du déplacement  
automatique du robot curieux



# Problèmes rencontrés

- Directivité des micros
- Obtention de mesures homogènes entre les 4 micros
- Beaucoup de prototypes réalisés

# Problèmes rencontrés

- Bluetooth sur le 5V :

	Avec le module HC-06	Sans le module HC-06
Alimentation 5V		
Exemple avec un micro		

# Améliorations et Applications possibles

- Améliorations :
  - Apparence
  - Maniabilité
- Applications :
  - Assistance et surveillance médicale
  - Sécurité / Surveillance
  - Jouet interactif



# Conclusion