

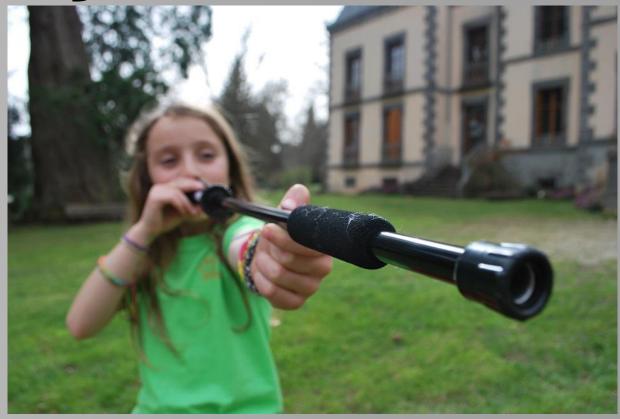


- MOTIVATION ET OBJECTIFS
- PRÉSENTATION DU CONCEPT
- * LES PREMIERS SCHÉMAS
- * RESSOURCES NÉCESSAIRES
- **♦** PLANNING
- * CONCLUSION



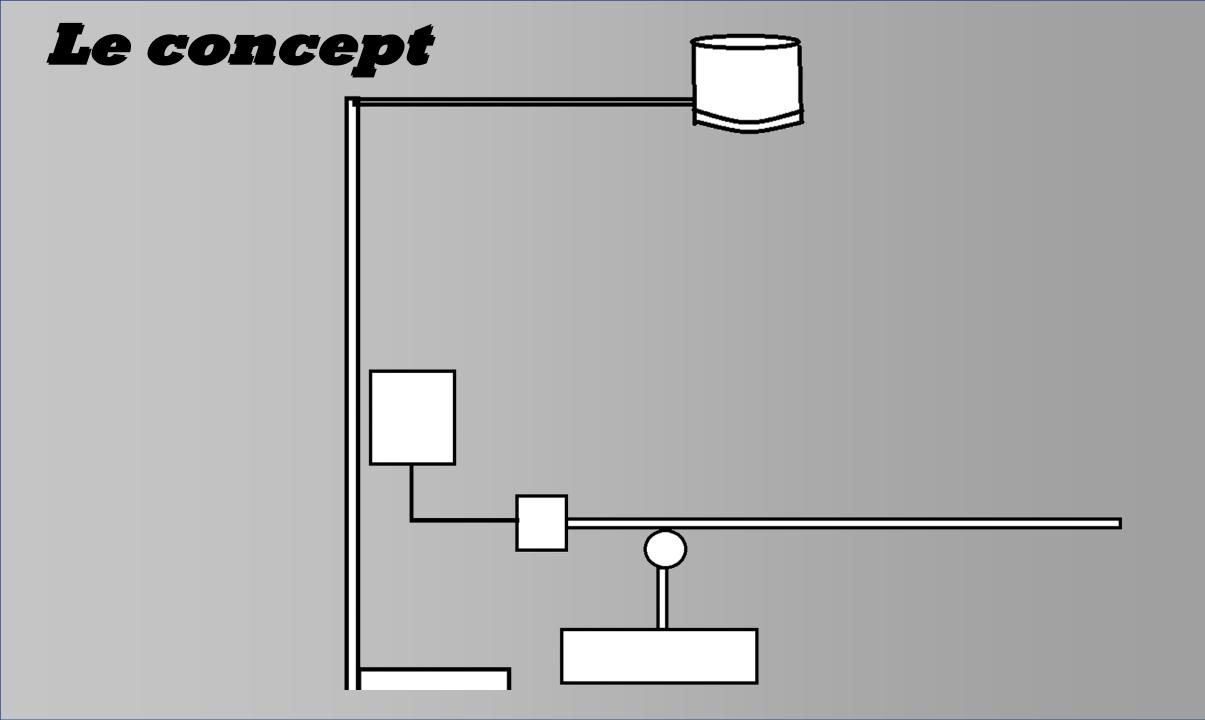
Motivation et Objectif

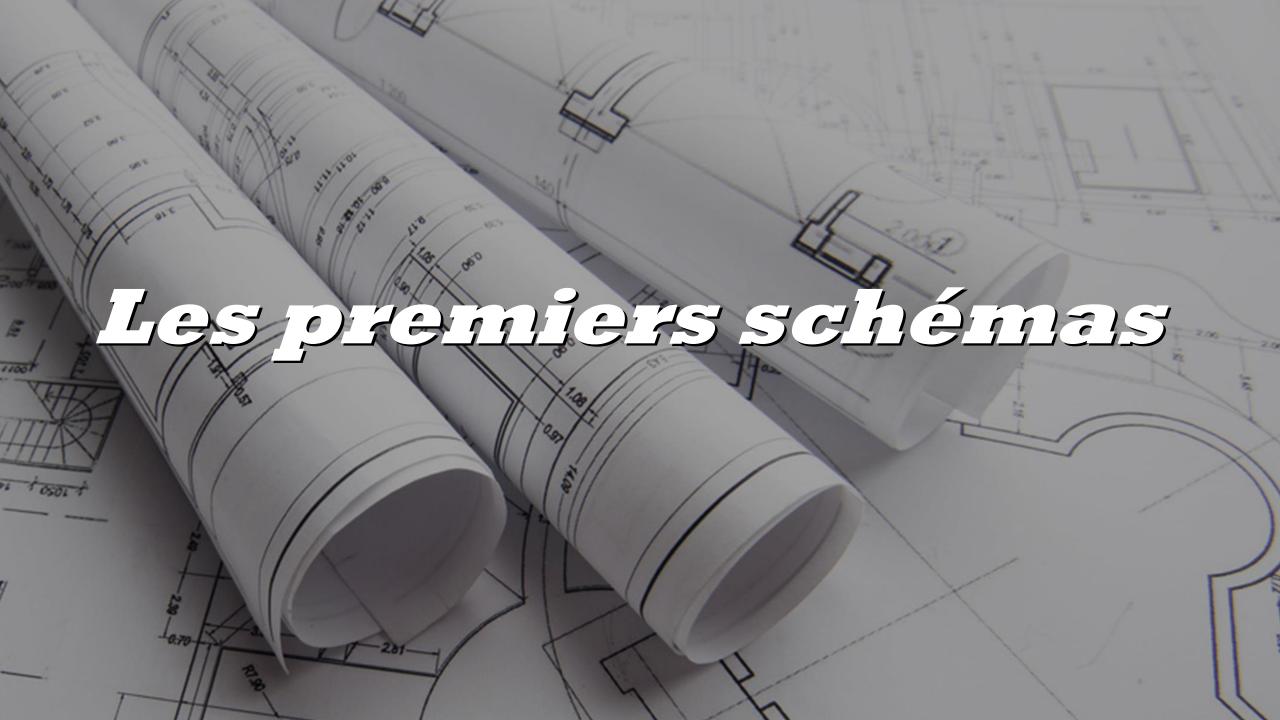




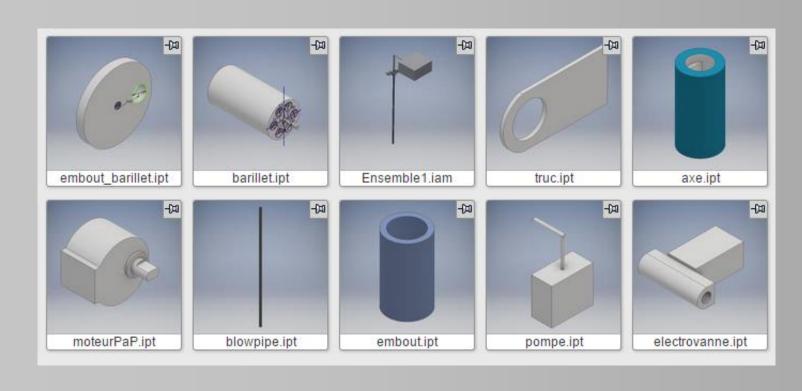
Problématique: Comment automatiser un système primitif?

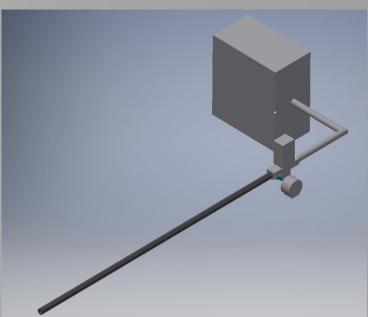


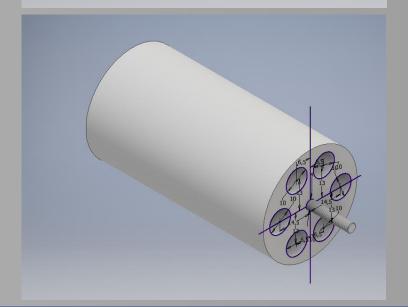




Les premiers schémas









Ressources nécessaires

- Une sarbacane
- 3 moteurs pas à pas
- Compresseur à air
- Une électrovanne
- Un support rotatif
- Un système Bluetooth (relié au téléphone) • Un barillet
- Pâte à modeler





Planning

ArrowMatics		Jours	Janvier 2018	Février 2018					Mars 2018					Avril 2018									
			4	5	6		7	8		9	10		11		12	13	3		14		15		
1	△ Système de controle	de controle 18 J																					
2	controle rotation axe z	2 J																					
3	controle rotation axe x	2 J																					
4	controle rechargement	14 J			ogrammatio																		
5	△ Système de propulsion	37 J																					
6	acquisition et controle de l'electrovanne	26 J		attente ▶ (
7	assemblage du système	11 J							assembla	ge 🕨 🦳													
8	△ Système de rechargement	21 J																					
9	fabrication du barillet + socle	7 J	fal	rication 🕨																			
10	motorisation	14 J			moteur	rs 🕨 💮																	
11	△ Système de mouvement	59 J																					
12	fabrication de la plateforme	34 J						fabrication															
13	posage des moteurs	15 J									mote	urs⊧				mote	urs 🕨 🧧						
14	installation du système de propulsion sur	10 J																	mblage	-			

