

# Projet 14

## Sujet projet Contrat Pro Robotique mobile 23-24

**Sujet :** Conception et réalisation d'une flotte de deux robot mobiles holonomes connectés

Encadrants : Gilles TAGNE et Mouad KAHOUADJI

### Objectif du projet :

Il sera question, à partir des pièces des robots HERON ET I4.0 du laboratoire de robotique de concevoir des robots holonomes et connectés permettant d'aider une personne à mobilité réduite dans sa vie de tous les jours ; déplacement d'objets, vision déportée, etc.

La flotte des deux robots doit être capable de se déplacer par la PMR depuis une IHM (site web) d'un endroit à l'autre d'une pièce de manière autonome.

### Travail à faire :

- Prise en main des robots
- Elaboration d'un cahier de charges technique et définition des points d'intérêts
- Modéliser, dimensionner et concevoir les robots mobiles partant de l'existant  
Corrections, dimensionner l'ensemble des parties matérielles et logicielles des robots existants
- Réalisation des manuels techniques, d'utilisation.

