# Note de clarification

**Contexte :**

Le laboratoire de robotique est engagé dans un projet visant à améliorer la qualité de vie des personnes à mobilité réduite (PMR) en concevant des robots autonomes et connectés. Ces robots seront basés sur les pièces existantes des robots HERON et I4.0, déjà en possession du laboratoire. L'objectif principal de ce projet est de créer une flotte de robots capables de fournir une assistance quotidienne aux PMR dans diverses tâches, notamment le déplacement d'objets et la vision déportée.

Définition du projet :

**Problématique :**

Les robots industrielle HERON et I4.0 ont été développé sans l’aide d’une modélisation préalable, ce qui ne permet pas de vérifier le bon fonctionnement de ceci ?

**Objectifs visés :**

* Prise en main des robots HERON et I4.0
* 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.
* Conception d’un site web permettant de gérer et de localiser les déplacements des robots ainsi que d’ajouter des points d’intérêts sur une map.

**Début du projet :** 19/09/2023 **Fin du projet :** 31/05/2024

Acteurs du projet :

Gilles TAGNE – Mouad KAHOUADJI

élèves : Maxence BOUTOILLE Mathis MONTEGNIES

Rida ZERRARI Maghi RAFOUL Hugo DEBAISIEUX

# Note de clarification RDV du 10/10/2023 avec Mouad KAHOUADJI

Important de faire les modeles mathématiques cinematique et dynamique

Point d’equilibre du modele non lineaire theta = 0

Livrable = localisation parfaite et navigation autonome quand on lui demande d’aller d’un point A à B