Sommaire :

1. Objectifs
2. Autonomie en milieu clos
3. Déplacement induit (par son)
4. Structure
5. Corps

* Disposition des modules
* Options et solution
* Matériaux

1. Pattes

* Options et solution
* Matériaux

1. Transmission mécanique et moteurs
2. Puissance nécessaire
3. Options et solution
4. Module de gestion de l’environnement
5. Détection directionnelle du son

* Besoin
* Options et solution

1. Alimentation
2. Options et solution
3. Répartition du travail
4. Tâches
5. Diagramme de Gantt
6. Pièces nécessaires
7. Conclusion