

## LIVRABLES - BraksCar

Partie	Objectif	Points
<b>Plateforme (Prototype mobile)</b>		
Prototype	Implémentation de la caméra sur robot	2
	Implémentation du Lidar	1
	Implémentation du bras robot et de la pince	2
<b>Bras &amp; Pince</b>		
Pince	CAO d'une pince robot adaptée pour un servomoteur Herkulex DRS 101	5
	Pince robot imprimée et montée prête à l'emploi	6
	Contrôle de la pince sur 2 positions fermée/ouverte pour objets prédéfinis	4
Liaison Bras + Pince	CAO du support de liaison Bras + Pince	3
	Bras articulé et pince robot assemblés	2
<b>Commande</b>		
Manette	Mapping/Mode d'emploi de la dualshock (Interface de commande du robot)	2
Bras	Relations mathématiques pour le MGI du bras robot simplifié	2
	Contrôle du bras robot depuis la Beagle	4
	Contrôle du bras robot depuis la manette	5
	Saisie autonome d'un objet détecté (programme/bouton)	6
	Implémentation d'une position de sécurité durant ses déplacements (par défaut)	2
Plateforme	Recherche d'un objet prédéfini en tournant sur place (Scan 360°)	2
	Déplacement fonctionnel	4
	Contrôle du déplacement par manette	3
<b>Reconnaissance de l'environnement</b>		
Caméra	Choix de la caméra	2
	Lecture des données de la caméra depuis la Beagle	4
	Identification des objets prédéfinis (+ fiabilité)	6
	Coutour des objets détectés	6
	Estimation de la distance des objets détectés (+ incertitude sur précision)	4
Lidar	Lecture des données Lidar depuis la Beagle	8
<b>Retransmission vidéo en temps réel en ligne</b>		
Site	Retransmission vidéo en ligne	6
	Retransmission des données Lidar en ligne	6
	Contrôle Plateforme & Bras en ligne	Bonus
Support	CAO d'un support de téléphone pour une dualshock	3
	<b>TOTAL</b>	100
BADIAN-DINAR-ROSELIA-RUF		