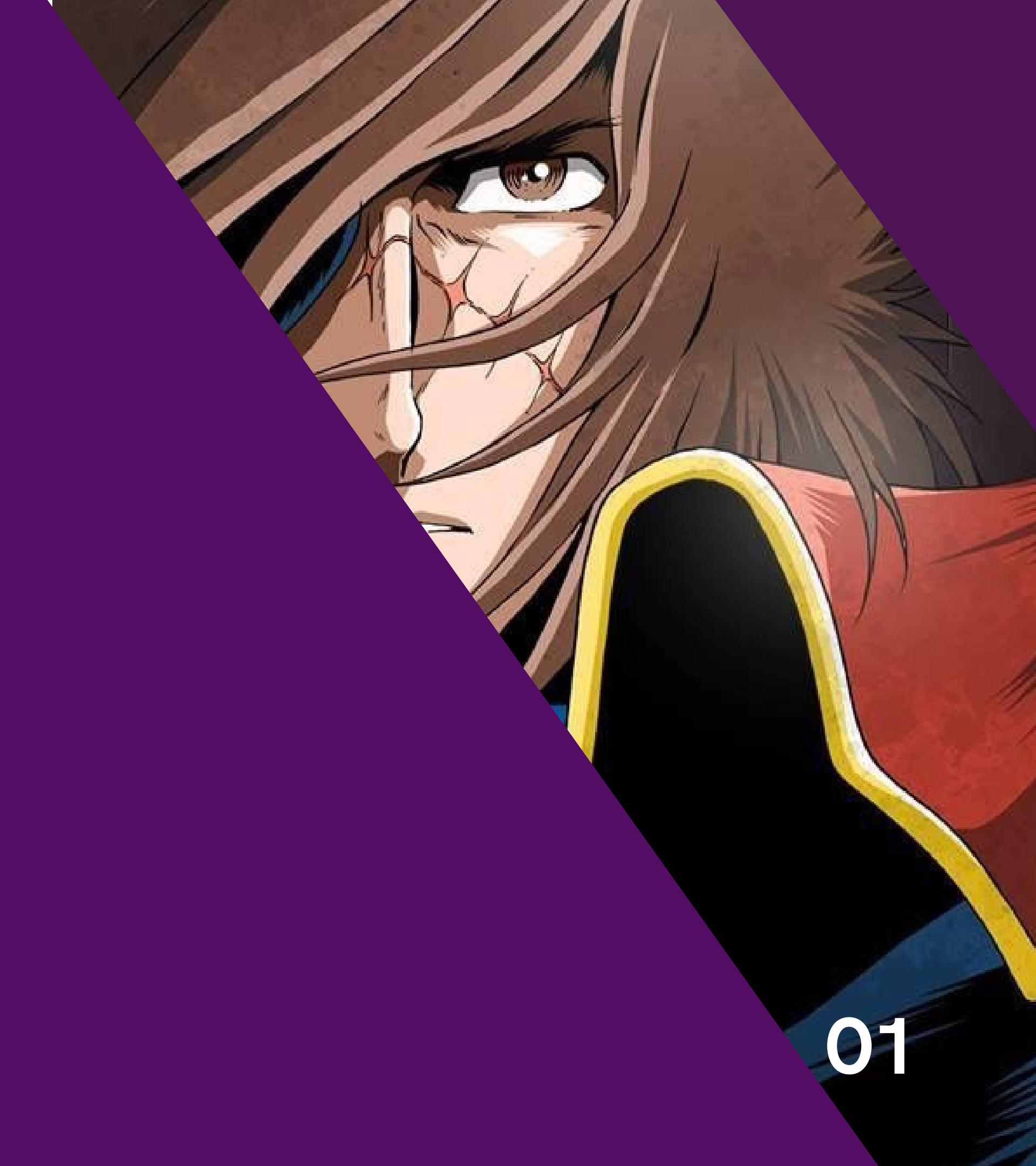


Sujet n°7: Le Robot

Projet De SPI3A

Préparé par Dusoleil Yoan, Diehl Corentin,
Doublet Clément et Gouneaud Bastien

01



Sommaire

Projet initial

Explications des consignes initiales

Nouvel objectif

Difficultés rencontrées et nouvelle direction adoptée

Implémentation

Explications des nouvelles consignes

Conclusion

Bilan global du projet



Projet initial

01

Déplacement du robot et
affichage LCD

02

Mesures de la température
et de l'humidité puis
affichage sur LCD

03

Nouveaux Objectifs

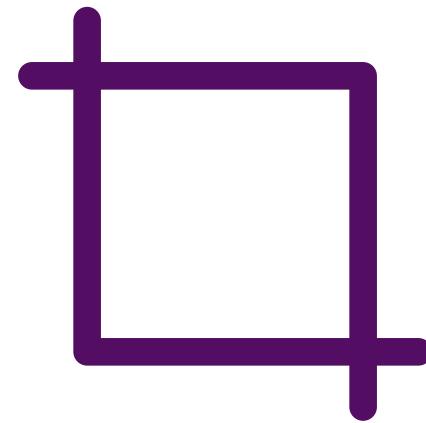
- Affichage d'une Image
- Déplacement
- Vitesse du Robot
- Affichage de valeurs

Problèmes du projet initial

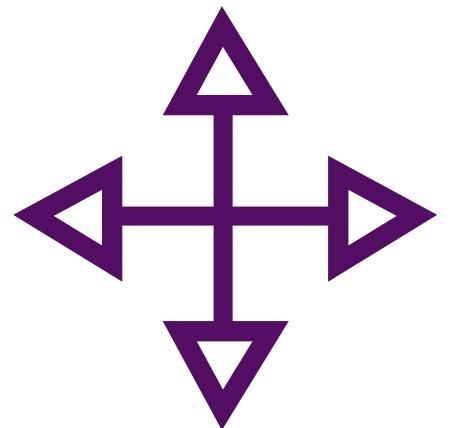
- Librairies associées
- Problème de matériel
- Moteurs mal calibrés
- Impossibilité de calculer la distance

Implémentation du Projet

Affichage d'Image
sur écran LCD



Déplacement



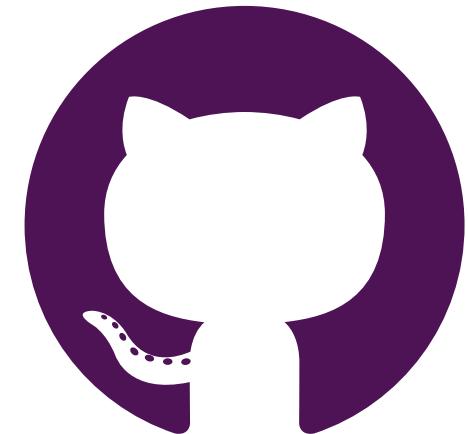
Modification de la
vitesse



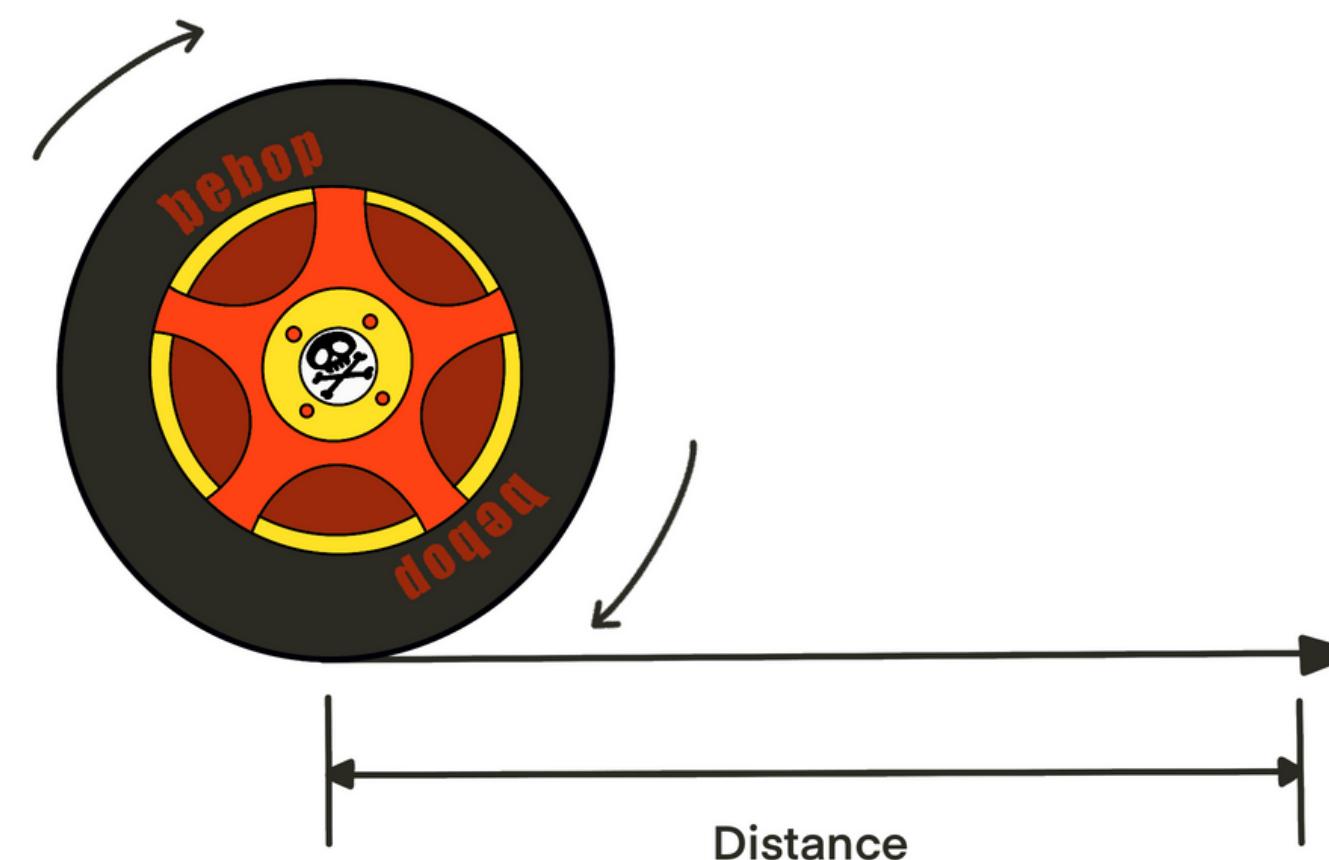
Affichage de
données sur LCD



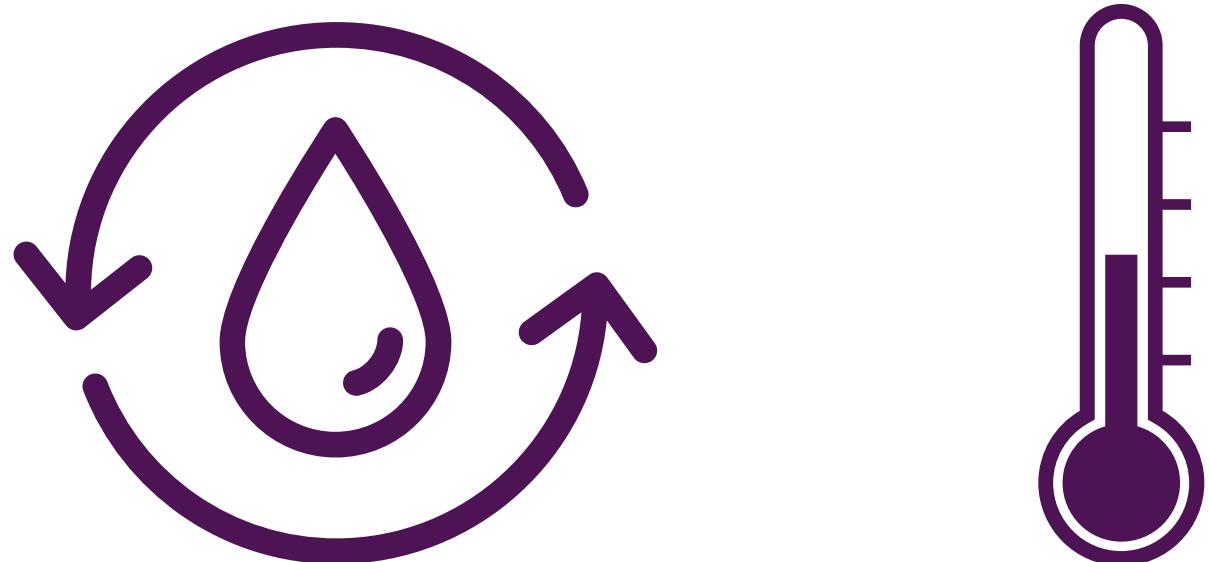
GitHub et
CheckSum



Calcul de la vitesse et Affichage



Mesures de l'humidité et de la température



Conclusion

"La différence entre l'être humain et le robot n'est peut-être pas aussi significative que celle qui oppose l'intelligence et la bêtise."

– Les cavernes d'acier, Isaac Asimov