

POYATOS Julien & AORTE Yann G4

ArduiBot





Sommaire :

- *Problématique*
- *Motivations & Objectifs*
- *Fonctions & Schémas*
- *Matériels & Utilisation*
- *Planning*
- *Conclusion & Perspectives*

Problématique :

- Comment construire un robot possédant un design attrayant, des caractéristiques ludiques et faciles à prendre en main et contrôlé à l'aide d'une carte Arduino ?



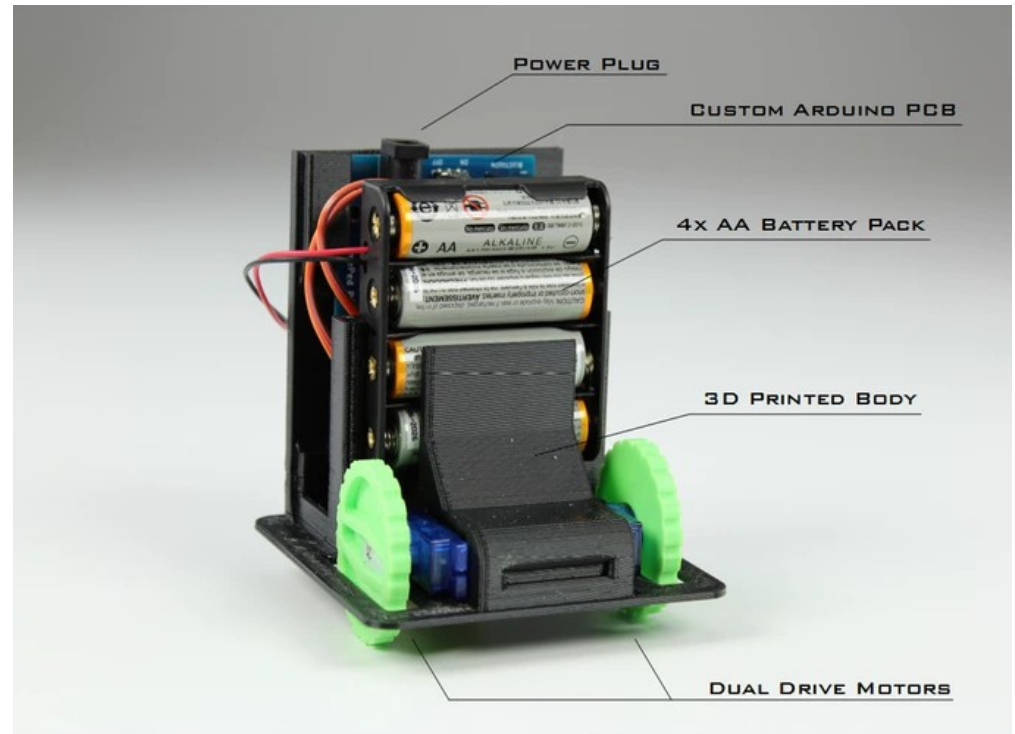
Motivations & Objectifs :



- Contrôlable par Bluetooth
- Facile à prendre en main
- Design attrayant

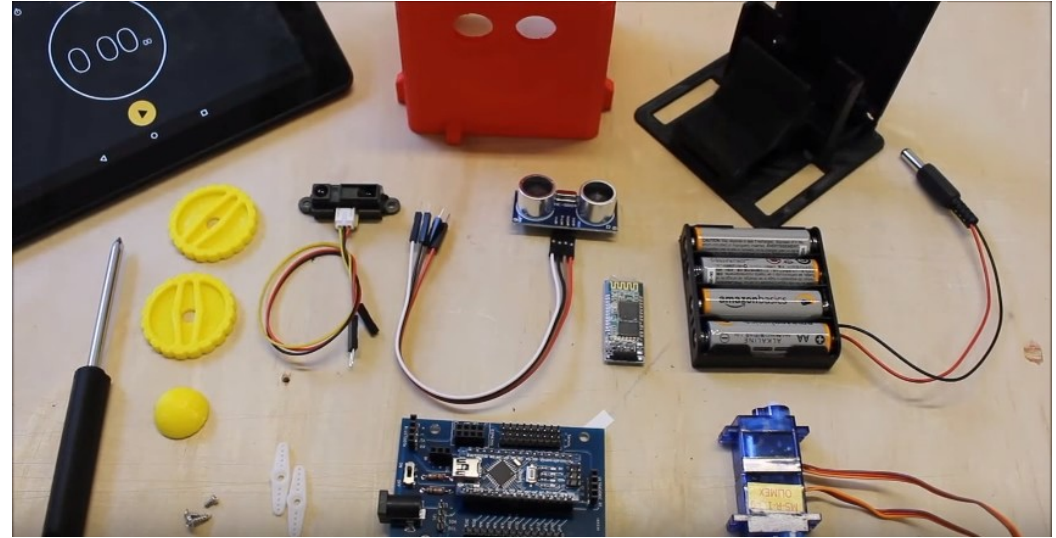
Fonctions & Schémas :

- - Suivre des lignes
- - Éviter les murs
- - Auto direction
- - Saisie d'objets



Matériels & Utilisation :

- Carte Arduino Nano.
- Liste du matériel :
- 6V AA Arduino Battery Pack
- Arduino Control Board
- 2 Arduino Continuous Rotation Servo
- Arduino Ultrasonic Sensor HC-SR04
- Arduino HC-06 Bluetooth Module
- MG995 Heavy Duty Metal Geared Servo
- Chassis autres (3D) à préparer au FAB LAB...



Planning :

i	Nom de la tâche	Attribuée à	Date de début	Date de fin	Fév					Mars				
					Jan 21	Jan 28	Fév 4	Fév 11	Fév 18	Fév 25	Mars 4	Mars 11	Mars 18	Mars 25
					<div> <div></div> <div></div> <div></div> <div></div> </div>									
	ArduiBot	Aorte & Poyatos	23/01/18	23/03/18	ArduiBot									
	Impression du corps	Aorte & Poyatos	23/01/18	31/01/18	Impression du corps									
	Création du code	Aorte & Poyatos	01/02/18	28/02/18	Création du code									
	Fonctionnalité bluetooth	Aorte	14/02/18	21/02/18	Fonctionnalité bluetooth									
	Implémentation de sons	Poyatos	14/02/18	21/02/18	Implémentation de sons									
	Création de différents modes	Aorte	21/02/18	28/02/18	Création de différents modes									
	Direction par joystick	Poyatos	21/02/18	28/02/18	Direction par joystick									
	Vérifications	Aorte	01/03/18	02/03/18	Vérifications									
	Assemblage du corps	Poyatos	03/03/18	09/03/18	Assemblage du corps									
	Test finaux	Aorte & Poyatos	10/03/18	21/03/18	Test finaux									

Conclusion & Perspectives :

- - Contrôle par joystick
- - Plusieurs modèles
- - 1 caractéristique par modèle
- - Interaction

