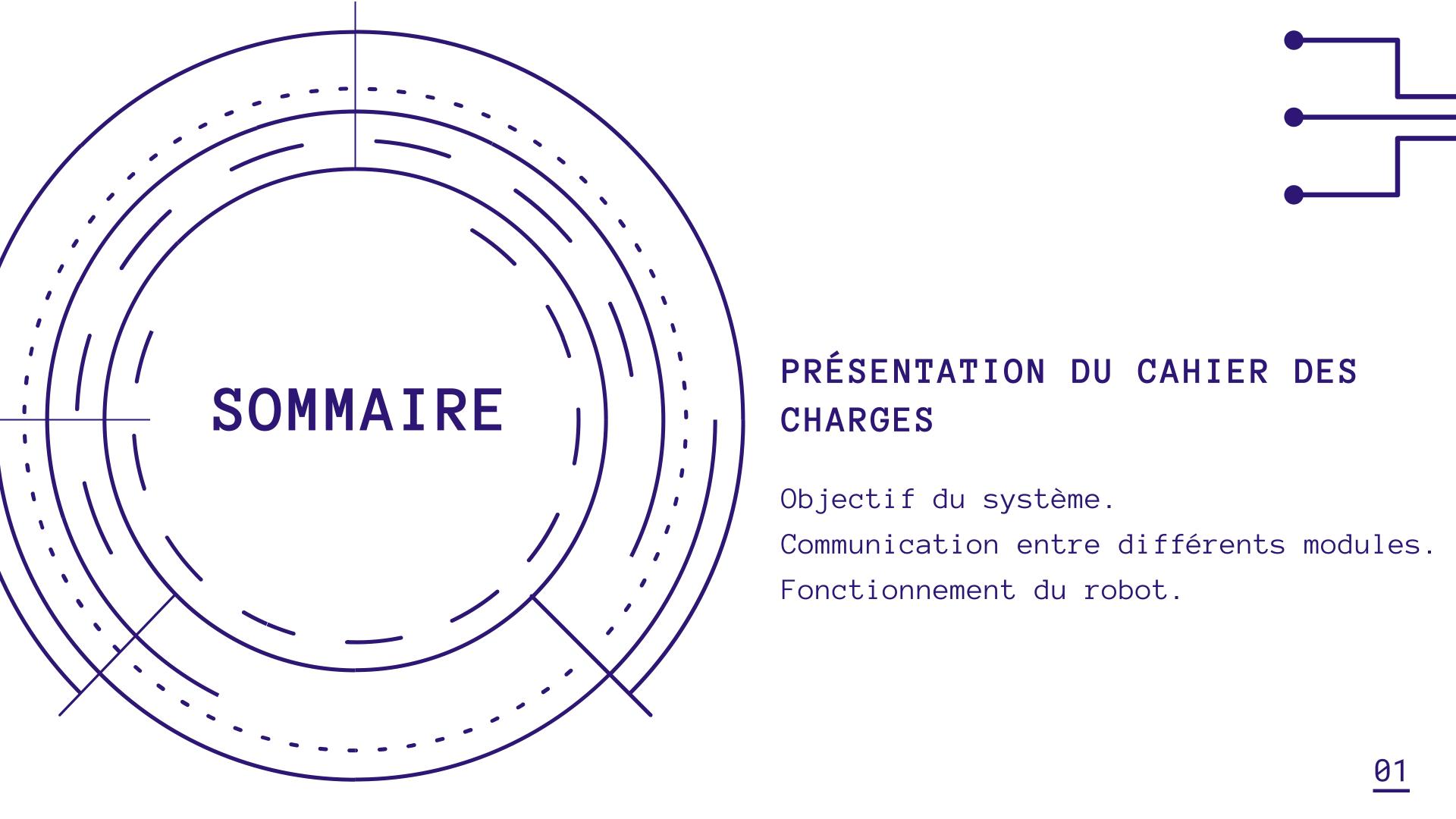


# ROBOT LIVREUR FILOGUIDÉ

PRÉSENTATION FAITE PAR GROUPE 12

Zahra BENSLIMANE, Tarek BENAISSA, M'hamed BENABID, Mehdi NOUREDDINE, Ikram TEMERICHT, Abderraouf TOUZENNE.



### PILOTAGE PAR DÉTECTION DE COTÉ

Induction

Détection de coté

Motorisation

### INFRA-ROUGE

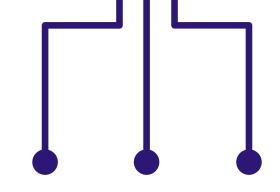
Trame IR

Montage émission réception.

### DTMF

Génération de son

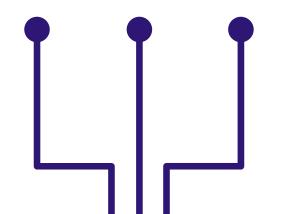
Montage émission réception.

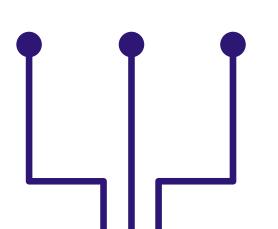


### TÉLEMETRE

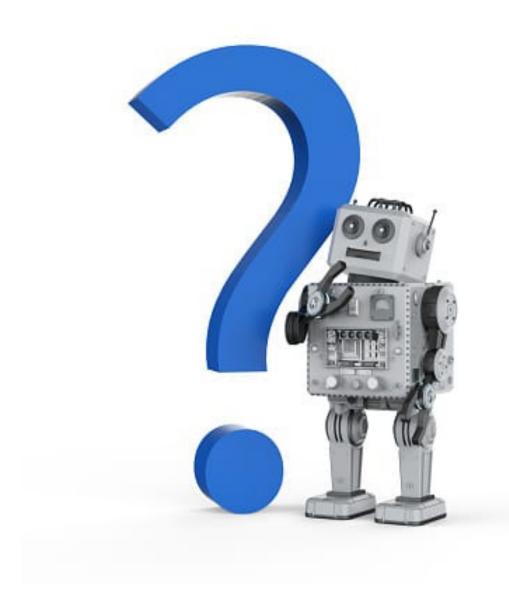
oscillateur commandé par Microcontrôleur

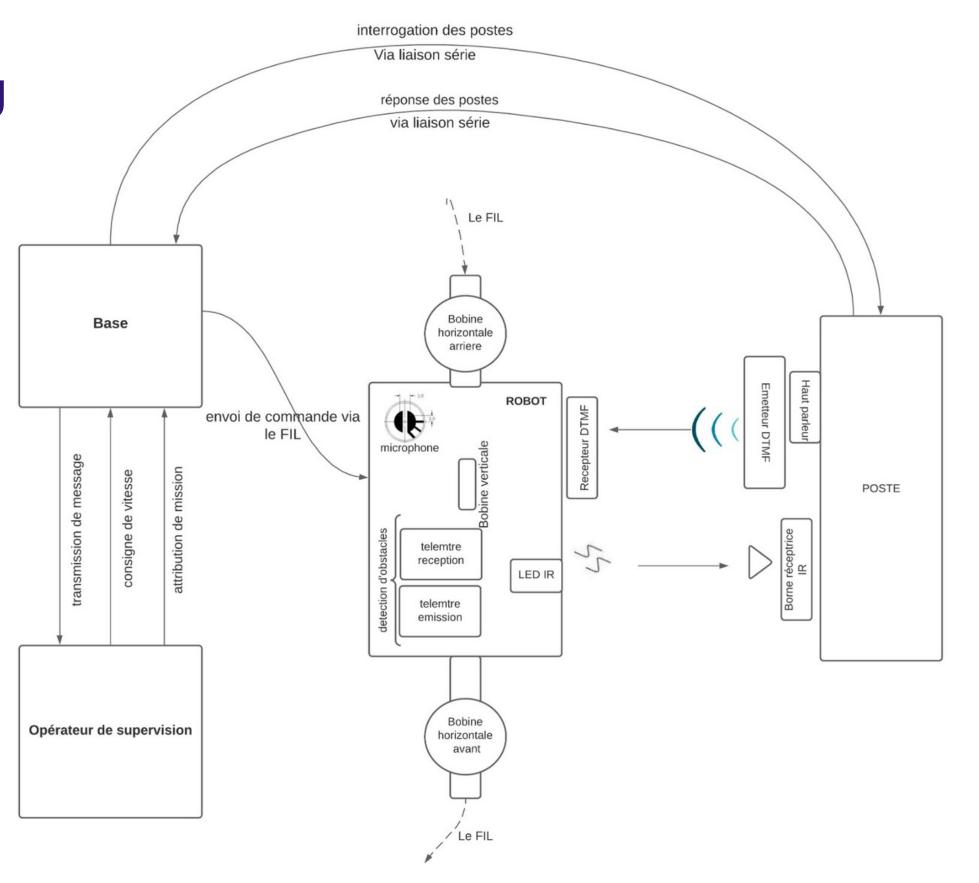
Chaine de réception



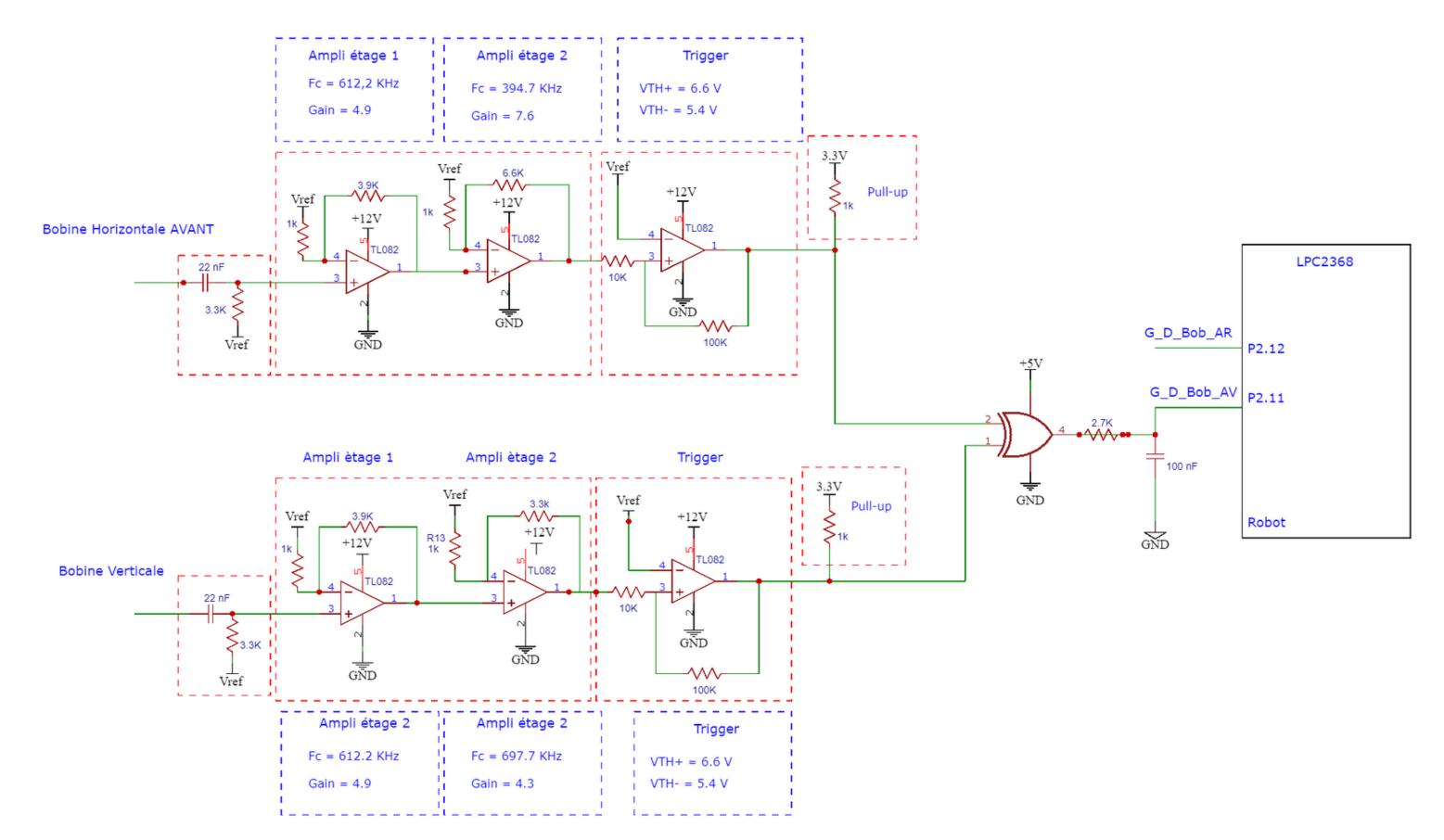


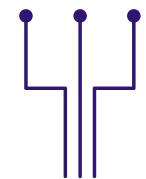
CAHIER DES CHARGES
ET FONCTIONNEMENT DU
ROBOT.



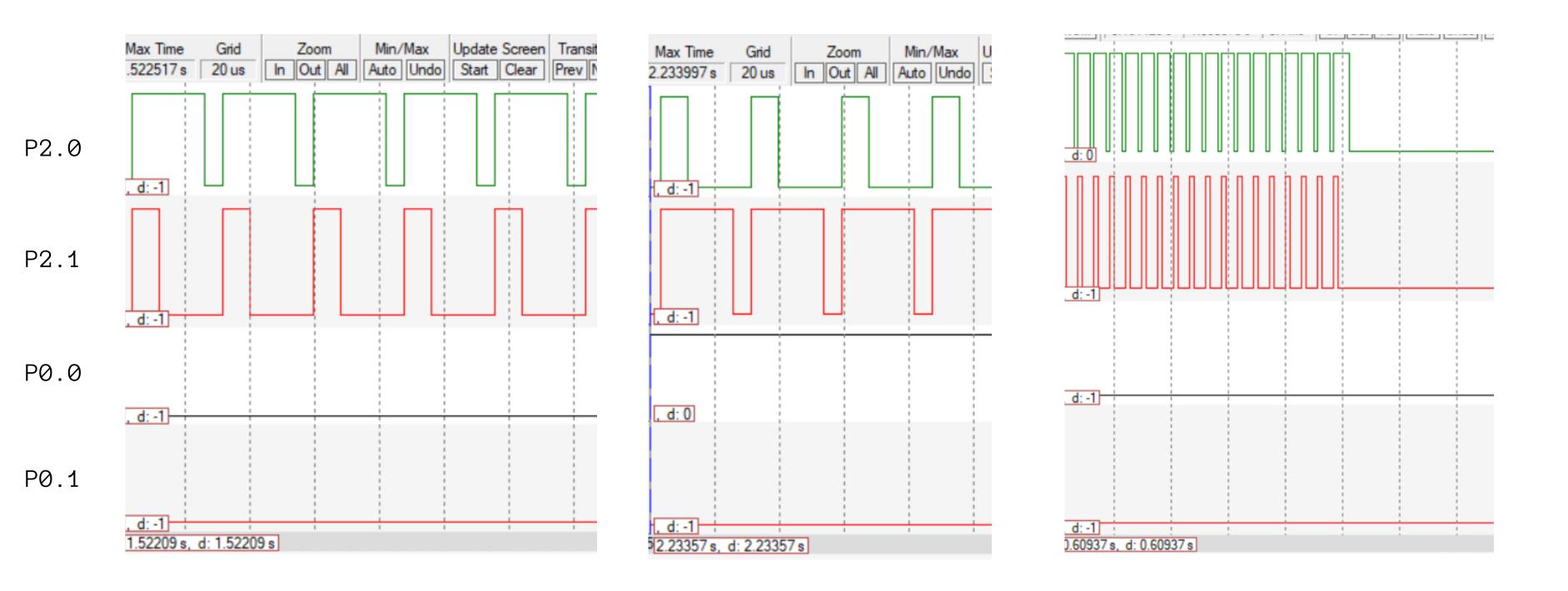


### PILOTAGE PAR DÉTECTION DE COTÉ

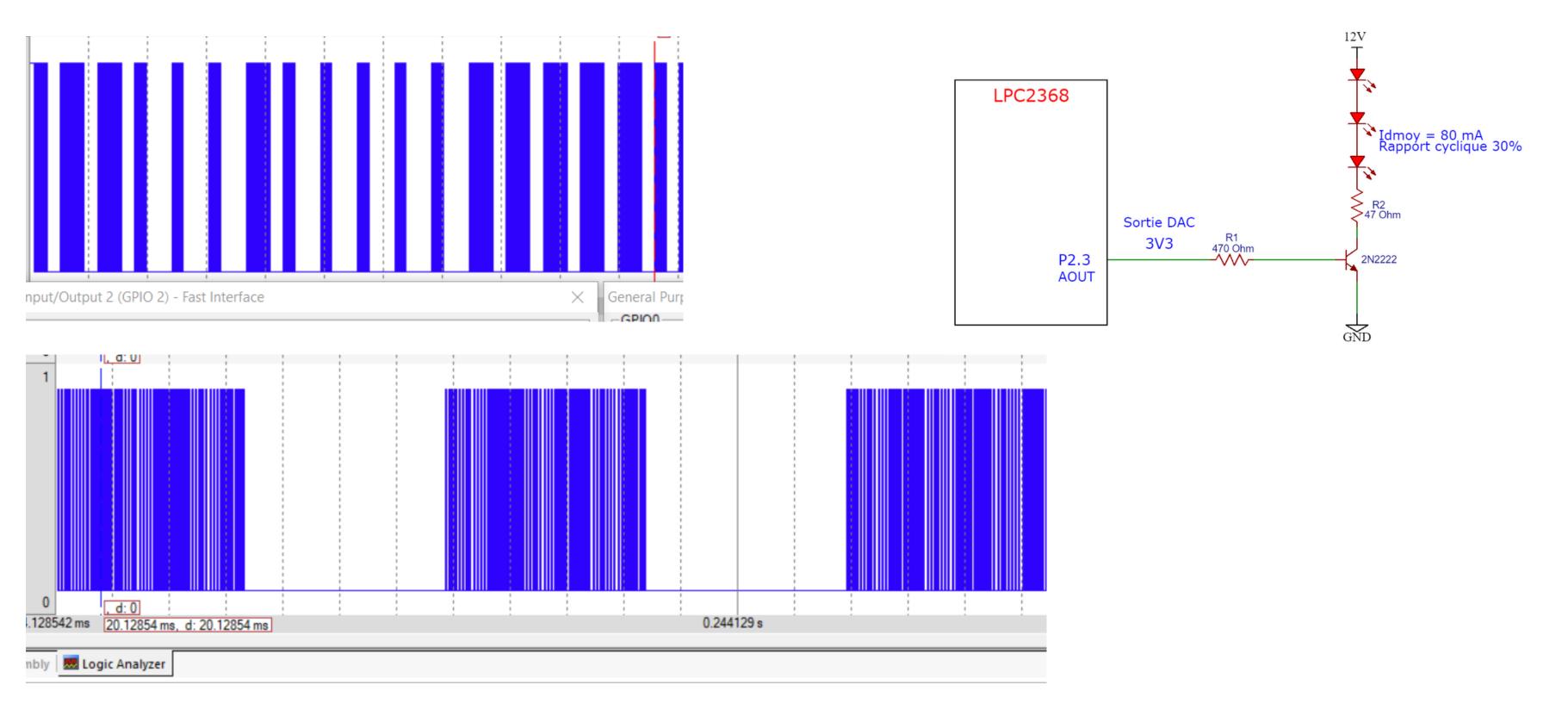




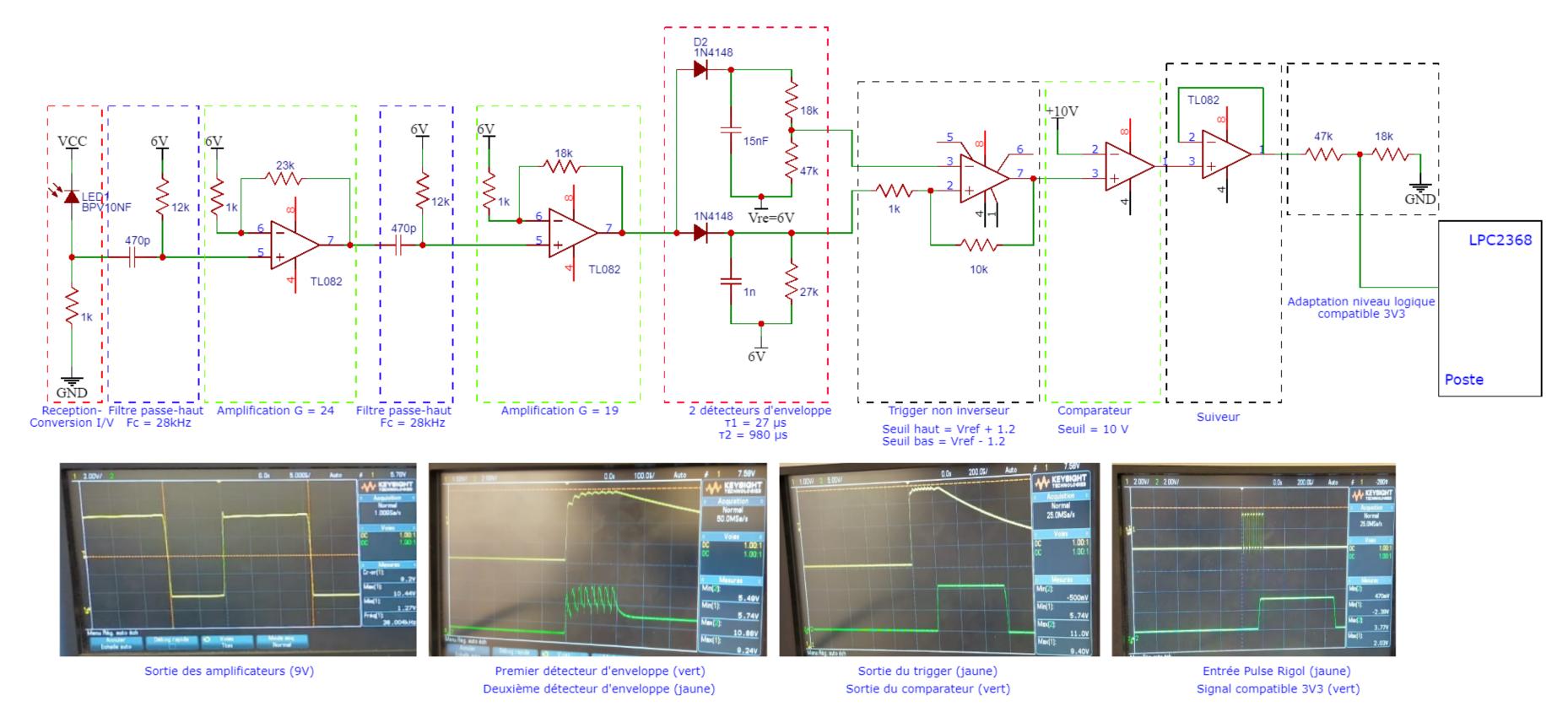
### MOTORISATION AVEC DÉTECTION DE COTÉ



### INFRA-ROUGE: TRAME IR + CHAINE D'ÉMISSION.

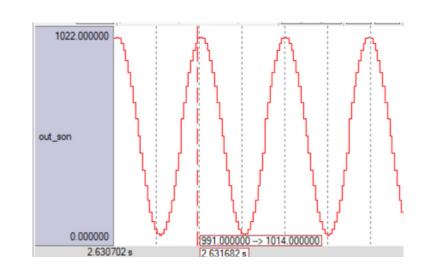


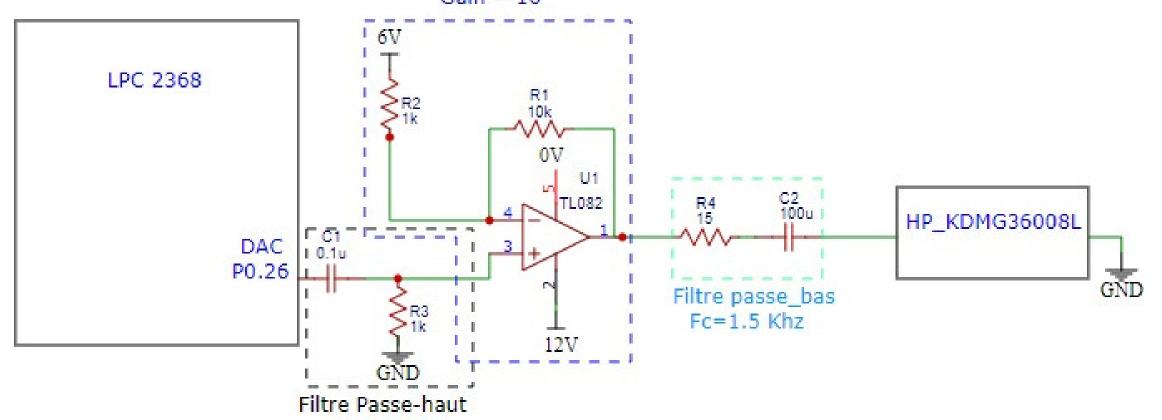
### INFRA-ROUGE : CHAINE DE RÉCEPTION.

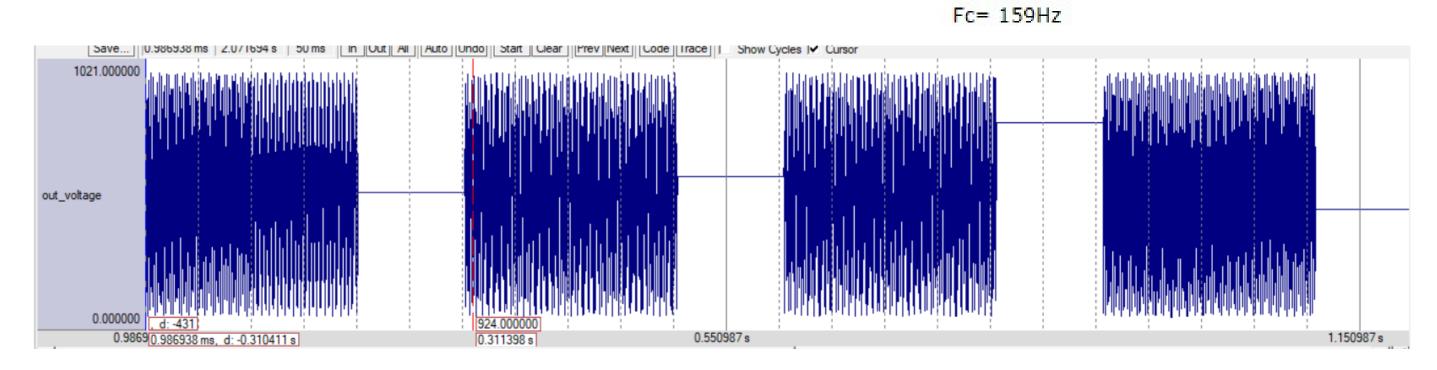


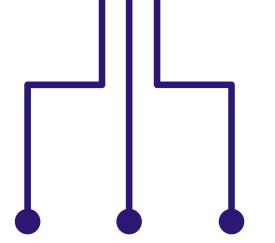
### DTMF : CHAINE D'ÉMISSION.

### Ampli Op non inverseur Gain = 10

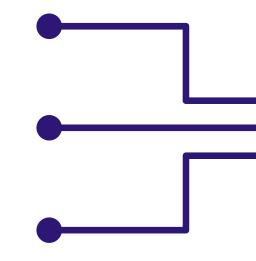


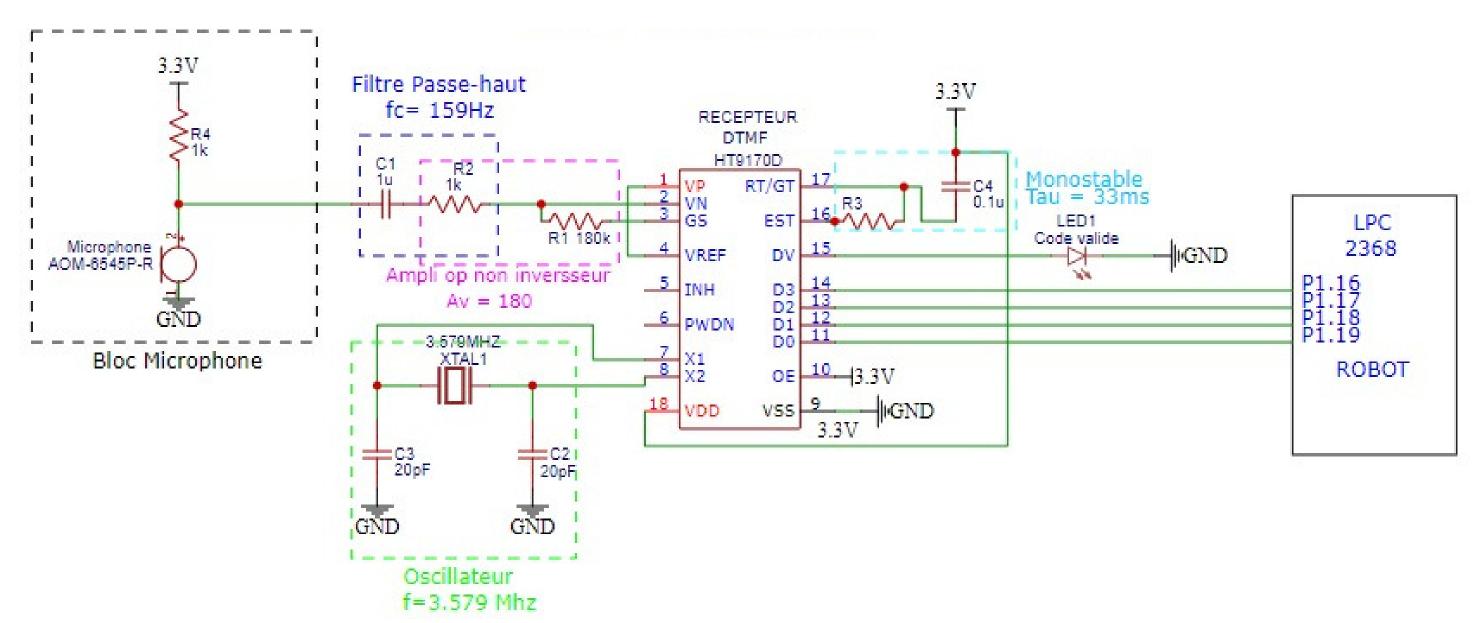




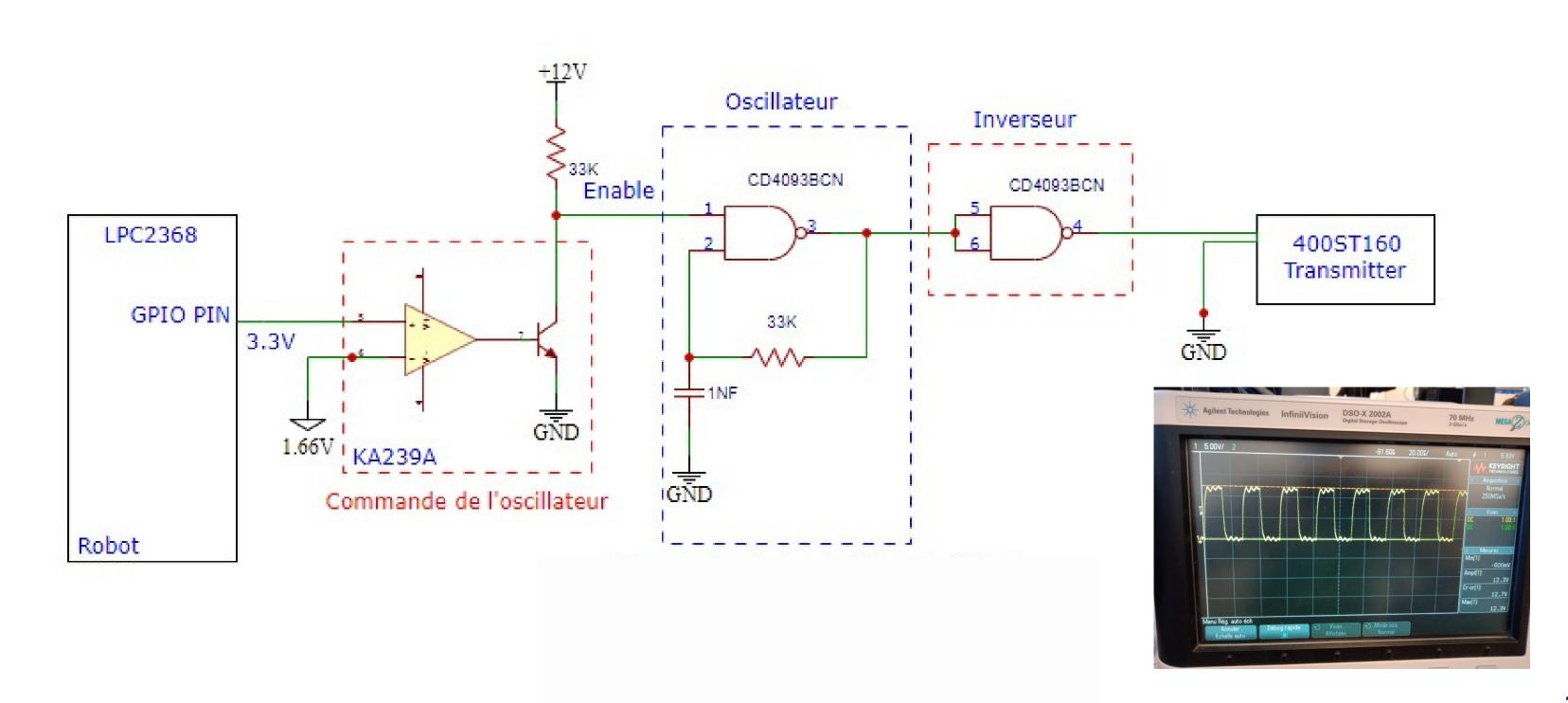


### DTMF: CHAINE DE RÉCÉPTION.

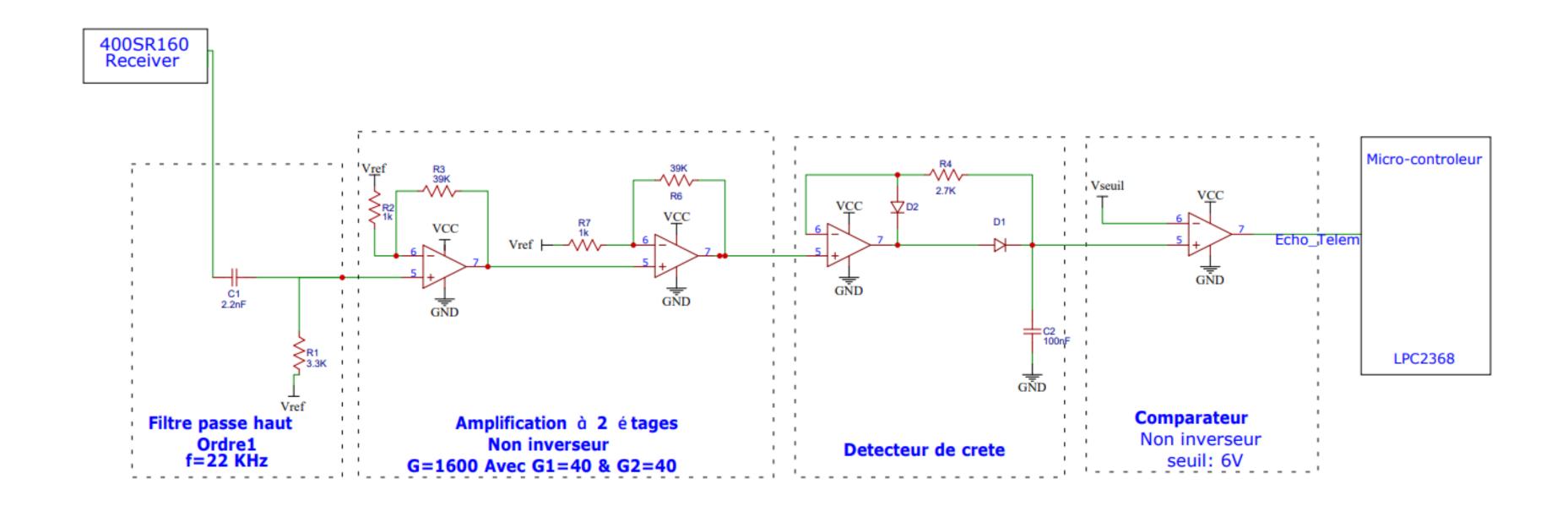


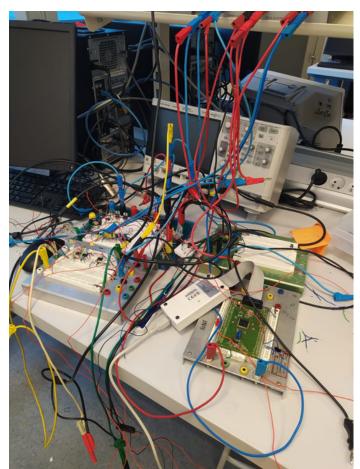


### TÉLÉMETRE : CHAINE D'ÉMISSION DE L'ULTRASON.

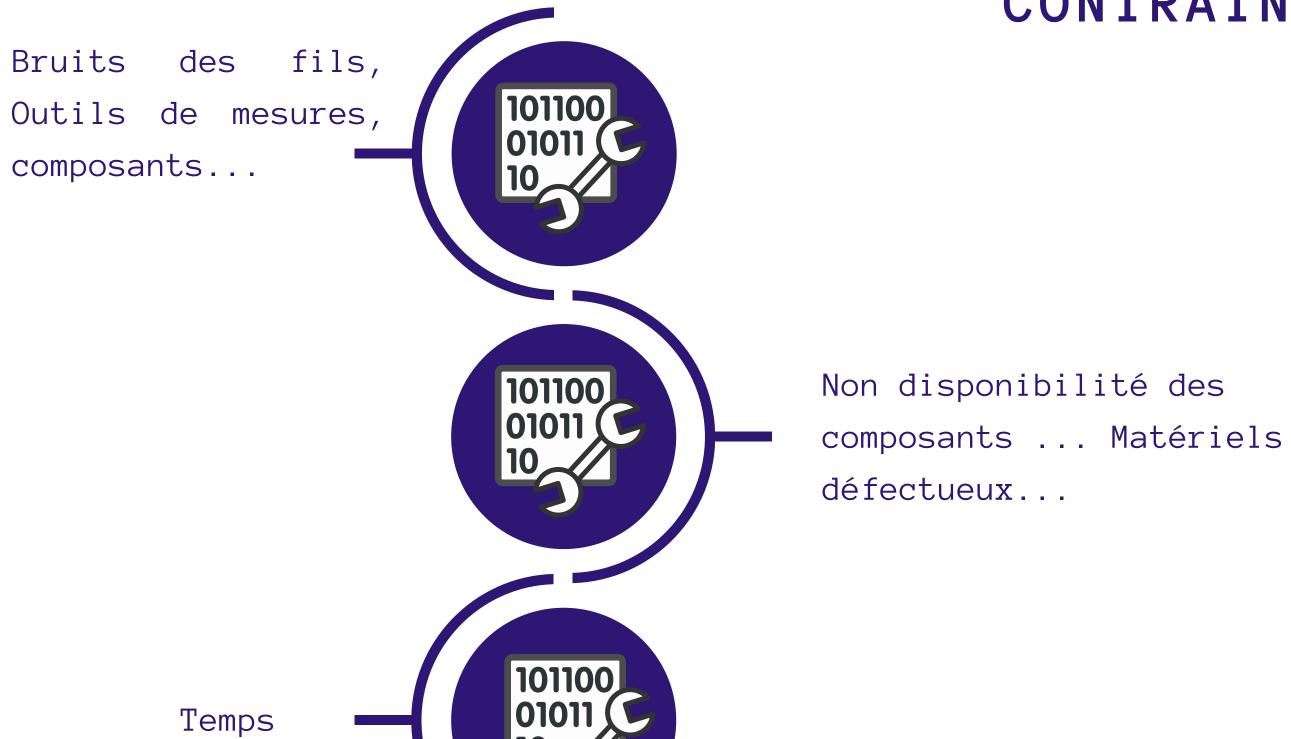


### TÉLÉMETRE : CHAINE DE RÉCEPTIONDE L'ULTRASON.





### CONTRAINTES



### CONCLUSION

### TACHES RESTANTES

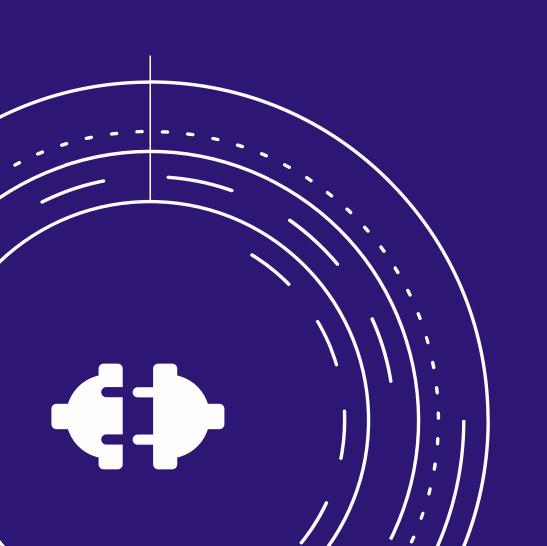
CODES DE RÉCEPTION DES DIFFÉRENTS SIGNAUX.

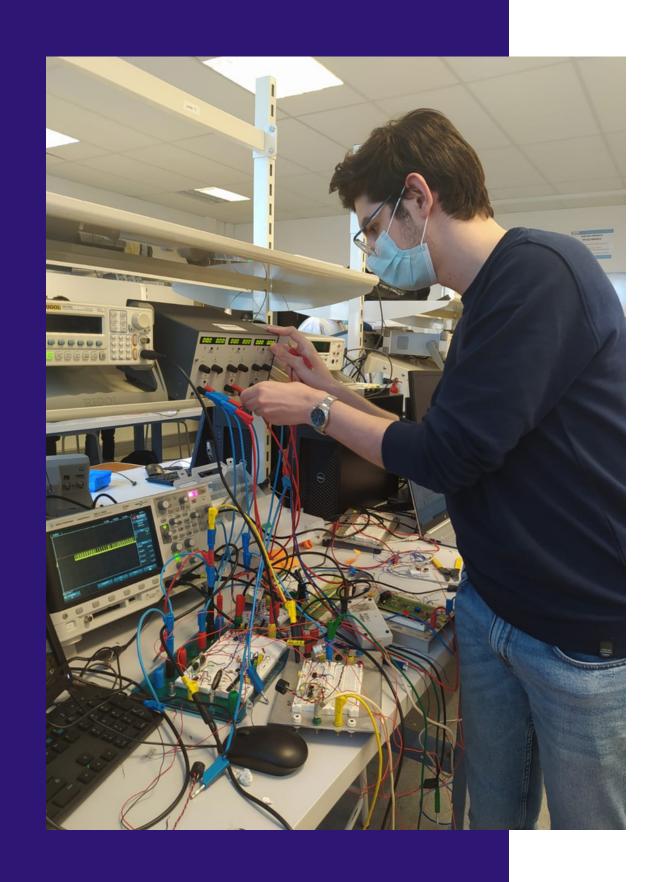
- Trame dans le fil.
- Trame IR.

LISAISON SÉRIE ENTRE LES POSTES & LA BASE.

ASSERVISSEMENT DES VITESSE.

. . . . .





## COMPÉTANCES ACQUISES

- Les bonnes pratiques de debuggage.
- L'importance des Datasheet.
- Le travail d'équipe, et l'analyse d'un problème.

### MERCI DE VOTRE ATTENTION