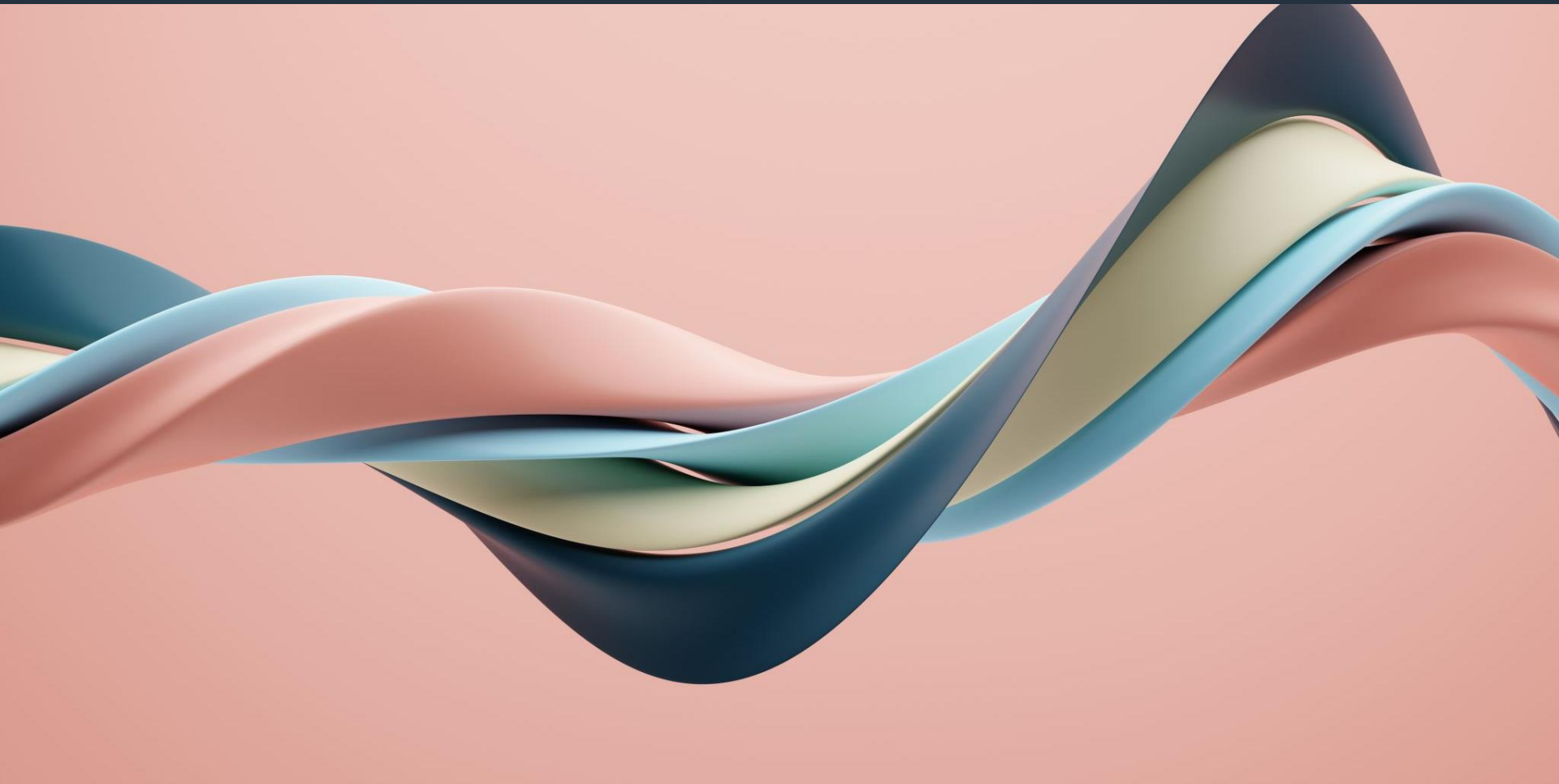


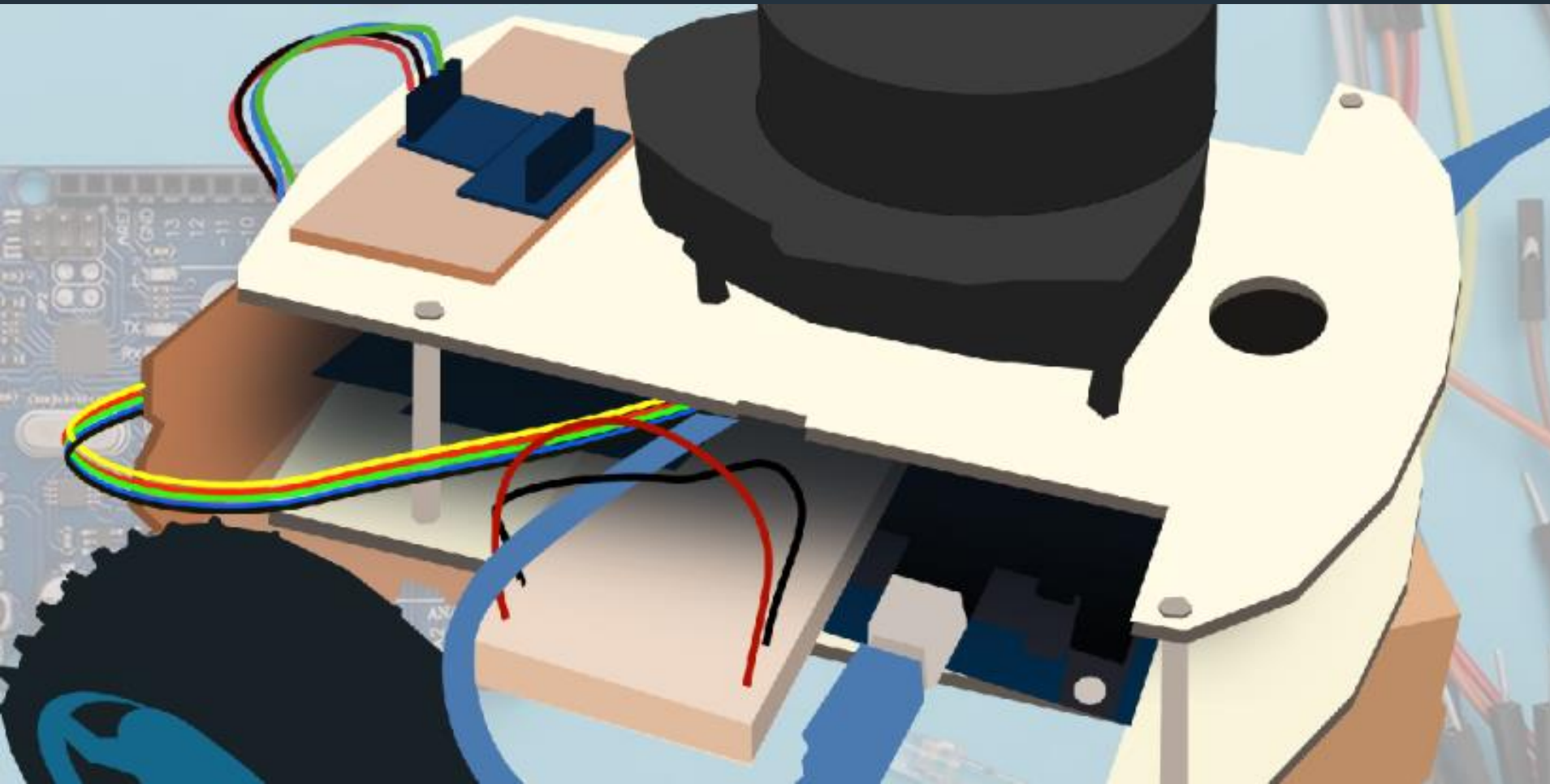
Projet Ascenseur Arduino



Quentin ELLEON
Jérémy HENDRIKSE

Gr4

Petite mise en garde



-Roomba!

-Se déplacer autour d'une pièce.

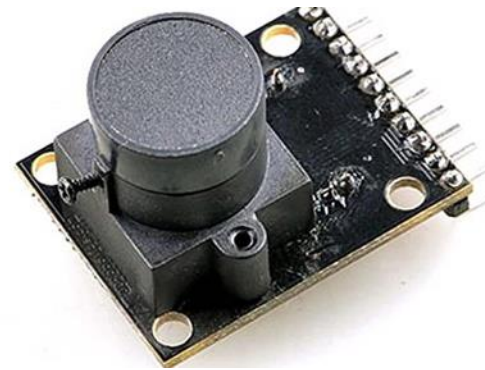
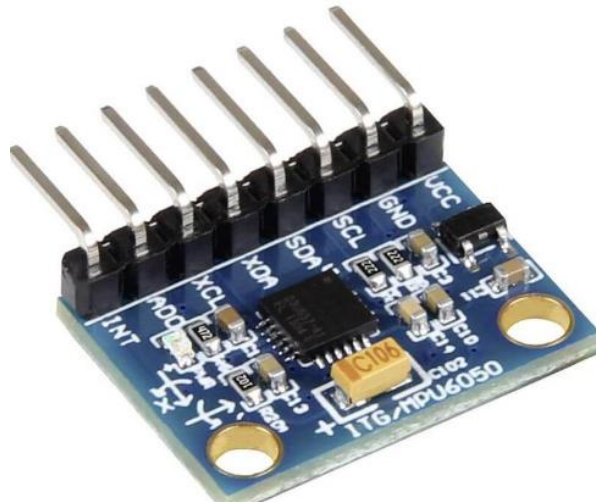
-En fabriquer une carte, qu'il envoie à votre téléphone, d'où vous pouvez choisir deux points qui représentent le chemin que le robot effectuera de manière optimale.

Cependant ...

- Matrice trop grande même pour une Arduino Mega.

- Gyroscope difficile à associer aux deux autres

- Caméra Optique très peu précise



Suite à cela:

Confirmation que le RPLidar n'était pas compatible avec Arduino séance 6.

Caméra Optique très dure à mettre en commun avec le gyroscope.

-> Toujours pas au point

Séance 6/8 : Quasiment au point de départ.

Beaucoup d'alternatives essayées mais aucune n'était optimale.

Changer de projet pour rendre quelque chose qui nous satisfait.

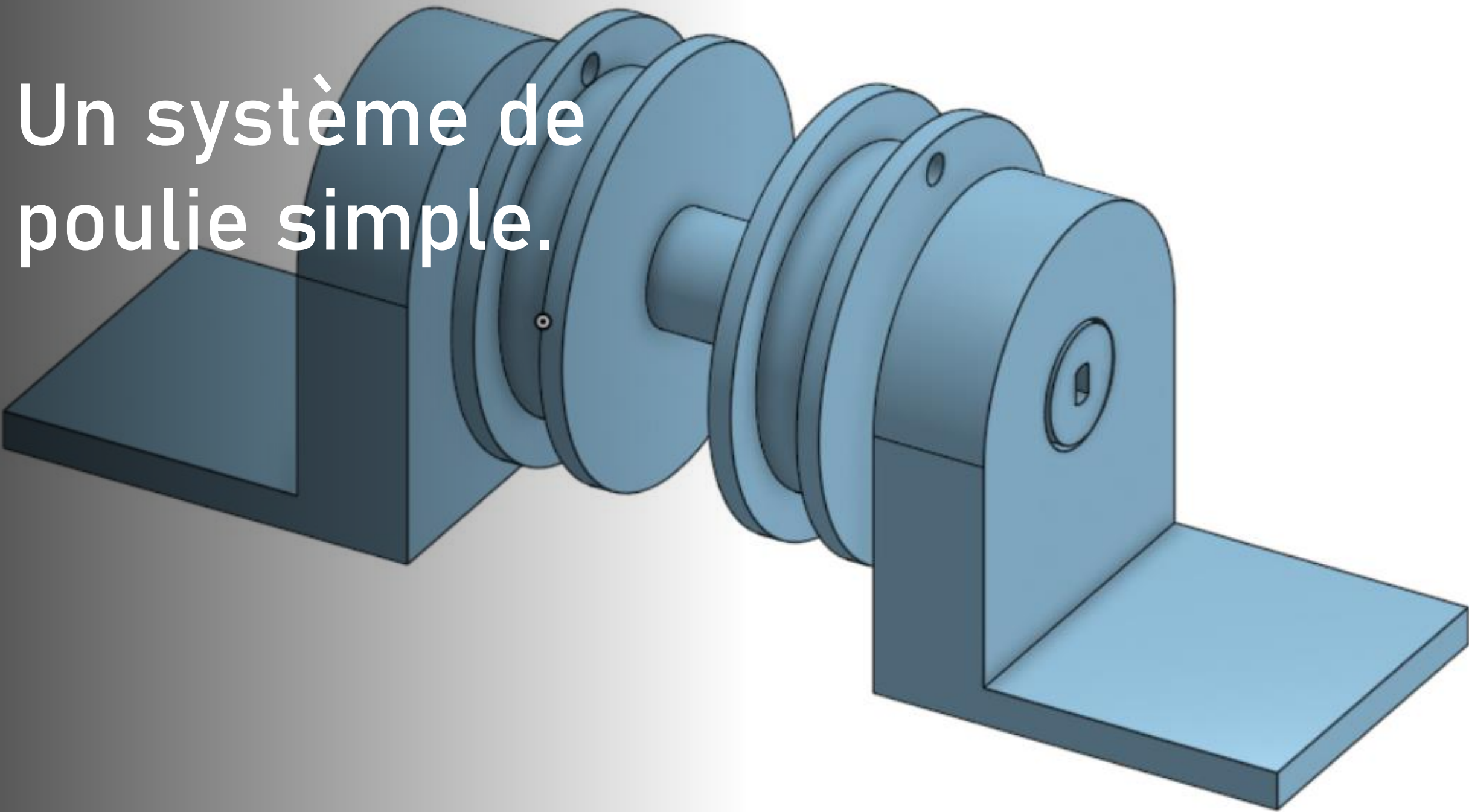
Objectif

Projet assez facile à comprendre.

Pas très complexe.

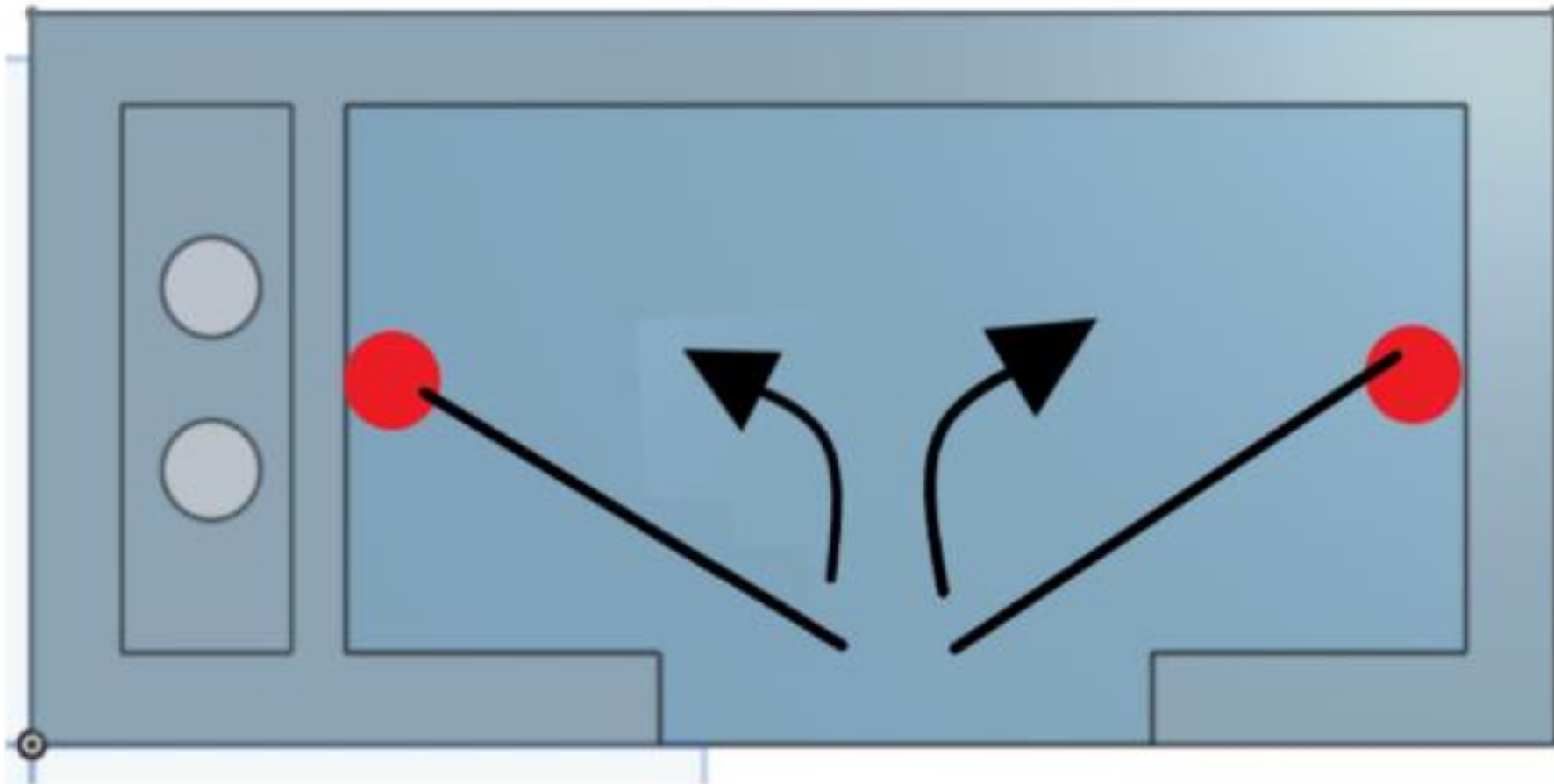
Permet de faire comprendre le système d'ascenseur de manière simple.

Faisable en 2 semaines

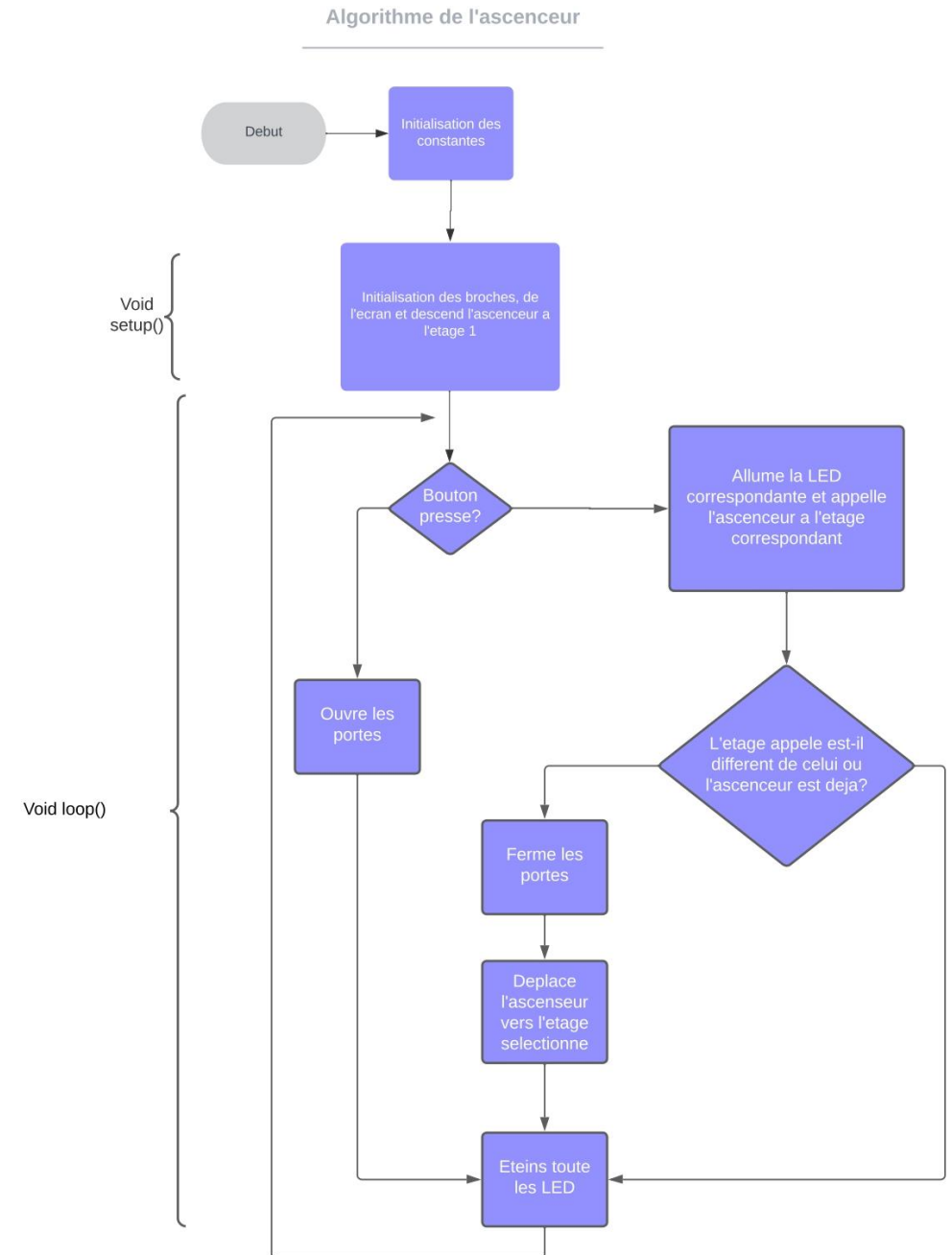


Un système de
poulie simple.

Une cabine avec un design simple



Un Algorithme simple





Quelques additions

Pour aller plus loin...

**Merci de nous
avoir écouté !**