Cahier des charges

L’objectif de ce projet est de concevoir un robot basé sur le « SAMBot » qui saura respecter les conditions du cahier des charges suivant :

* Le robot pourra se déplacer selon deux modes sélectionnables : automatique et manuel.
* Le mode manuel permettra à l’utilisateur de piloter le robot grâce à une application externe programmé en Java et connectée en Bluetooth.
* Le mode automatique permettra au robot de pouvoir se déplacer de manière non-piloté et devra pouvoir éviter les obstacles sur son passage. Un capteur infrarouge monté sur un servomoteur permettra d’effectuer un balayage des champs avant et latéraux du robot.
* Un accéléromètre permettant de calculer les déplacements du robot dans l’espace (volontaire ou involontaire) devra également être mis en place.
* …