

Projet CSE :  
Localisation GPS  
du robot Agribot

Départements : TIN et TIC

Unité d'enseignement CSE

Auteurs : **Bondallaz Corentin**

**Derder Hakim**

**Penalva Carl**

Professeurs : **Hochet Bertrand**

**Mosqueron Romuald**

Classe : **CSE**

Salle : **A07**

Date : **3 juin 2022**

# Table des matières

[Table des matières 2](#_Toc76034247)

[1 Introduction 2](#_Toc76034248)

[1.1 Contexte 2](#_Toc76034249)

[1.2 Buts 2](#_Toc76034250)

[1.3 Objectifs 2](#_Toc76034251)

[1.4 Répartition du travail 2](#_Toc76034252)

[2 Partie théorique 2](#_Toc76034253)

[2.1 Commentaire personnel 2](#_Toc76034254)

[3 Annexes 2](#_Toc76034255)

**Liste des figures**

[Figure 1 Répartition du travail 2](https://d.docs.live.net/b00681d1deb239a4/Desktop/HEIG-VD/rapport_template.docx#_Toc76034256)

**Liste des tableaux**

**Aucune entrée de table d'illustration n'a été trouvée.**

# Introduction

Le principal but de notre projet de Conception de Système Electronique est de reprendre le projet Agribot pour en améliorer les fonctionnalités. L’idée est avant

## Objectifs

* Amélioration de l’alimentation par batterie.
* Amélioration du système de localisation

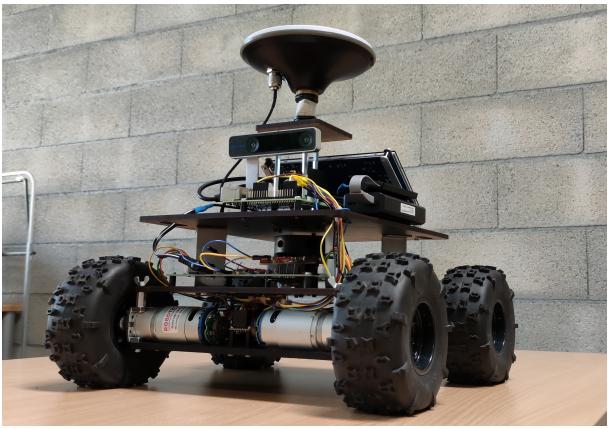
# Agribot

Le projet Agribot est proposé à l’origine par la ferme du moulin BIO à Bavois. Elle désire avoir un système autonome pour pouvoir arroser suffisamment les plantons de son champ, qui nécessitent une quantité d’eau importante. Un tel robot qui parcours automatiquement les lignes du champs pour arroser chaque planton permettrait ainsi d’optimiser l’eau utilisée pour l’irrigation.

L’Agribot a été le sujet de plusieurs travaux au fil des semestres. En l’état actuel, certaines parties importantes du projet, comme la reconnaissance des plantons par analyse d’image ou la réalisation du bras d’arrosage ont pu être développés dans le cadre notamment de projets de bachelor. Le déplacement autonome d’un prototype de base roulante en intérieur a aussi pu être réalisé et c’est ce prototype-là qui a été repris par Mme Eloise Martin pour s’occuper de la géolocalisation en extérieur.

## Fonctionnement

La base roulante est représentée sur la figure ci-dessous.



## Points à améliorer

# Conclusion

## Revue des objectifs

## Commentaire personnel

Aucune info donnee sur le projet (utilisation de ros dar exemple)

Tres flou sur les réels points a améliorer

Tres difficile d’avoir acces a tote la doc dont nous avions besoin (gitlab complet)

Documetation tres peu claire

Date : vendredi, 3 juin 2022

Une image contenant texte

Description générée automatiquementBondallaz Corentin

# Annexes