

# IOT : ROOBS

Amel AIT MOHAND  
Tafsouth AKKOUL

Supervisé par :  
M. Massinissa HAMIDI  
M. Aomar OSMANI

# Plan

- Problématique
- Motivations
- Exemples existant sur le marché
- Solutions
- Etudes fonctionnelles
- Prototype du travail réalisé
- Présentation de Roobs



Problématique ?

Comment serait-il possible de façonner un robot mobile évitant les obstacles qui combine à la fois efficacité et rapidité ?



## Motivations :

Quelles sont les motivations qui nous ont poussé à choisir la construction d'un robot ou ce type de robot ?

## Exemples :



Robot aspirateur Irobot



Robot CarriRo

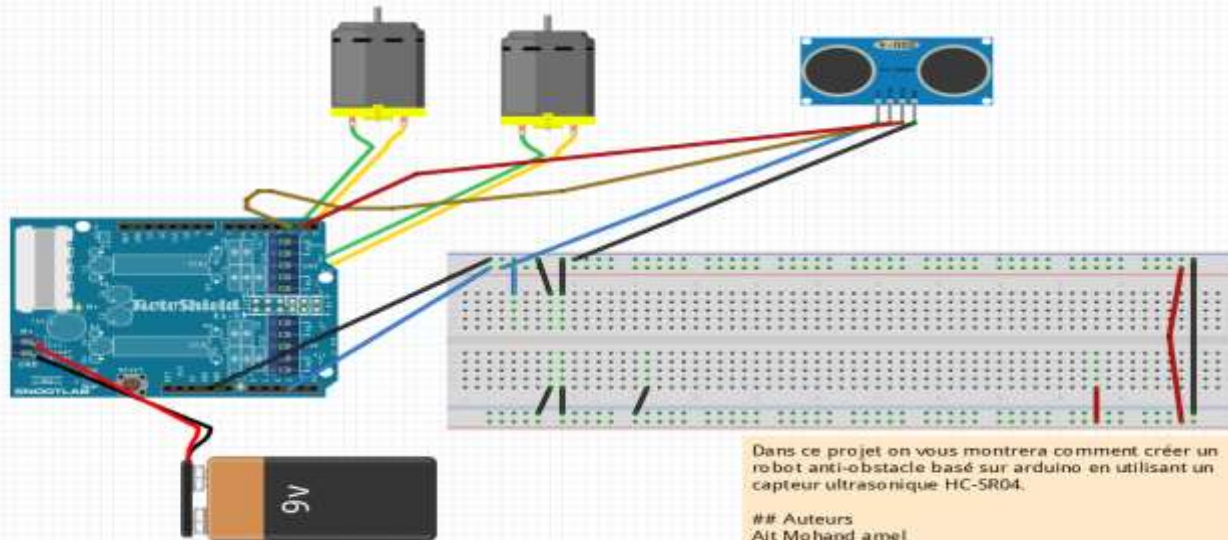
# Solutions:

Pour remédier à notre problématique, nous avons utilisés des composantes clés qui nous ont permit d'aboutir à notre objectif:

- Capteur ultrason
- Arduino Uno
- Motor Sheild
- 4 moteurs
- Des fils (évidemment )



# Etudes fonctionnelles:

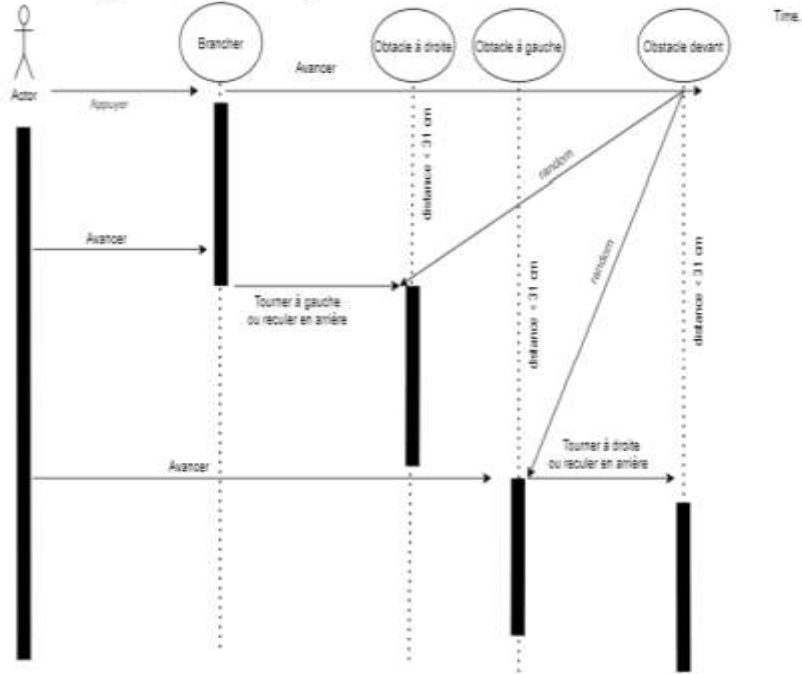


Dans ce projet on vous montrera comment créer un robot anti-obstacle basé sur arduino en utilisant un capteur ultrasonique HC-SR04.

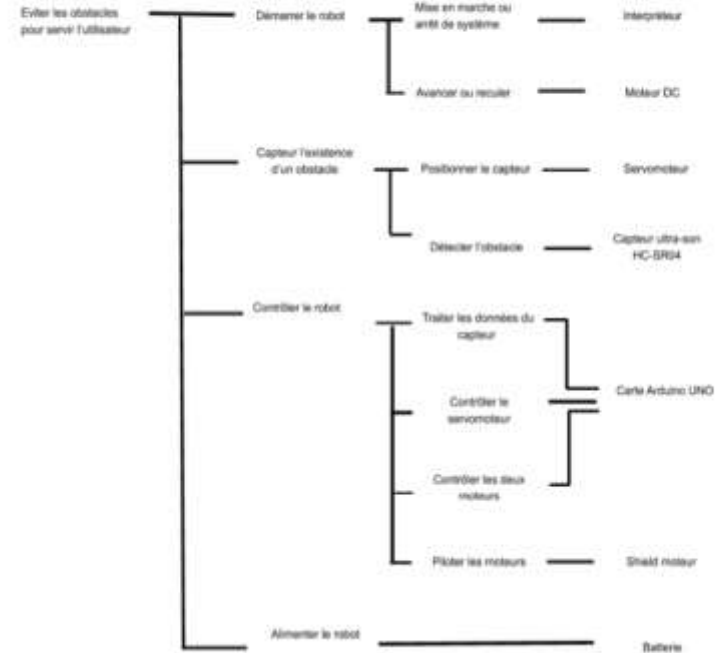
## Auteurs  
Ait Mohand amel  
Akkoul Tafsouth

# Diagrammes utilisés:

## 1. Diagramme de séquence :

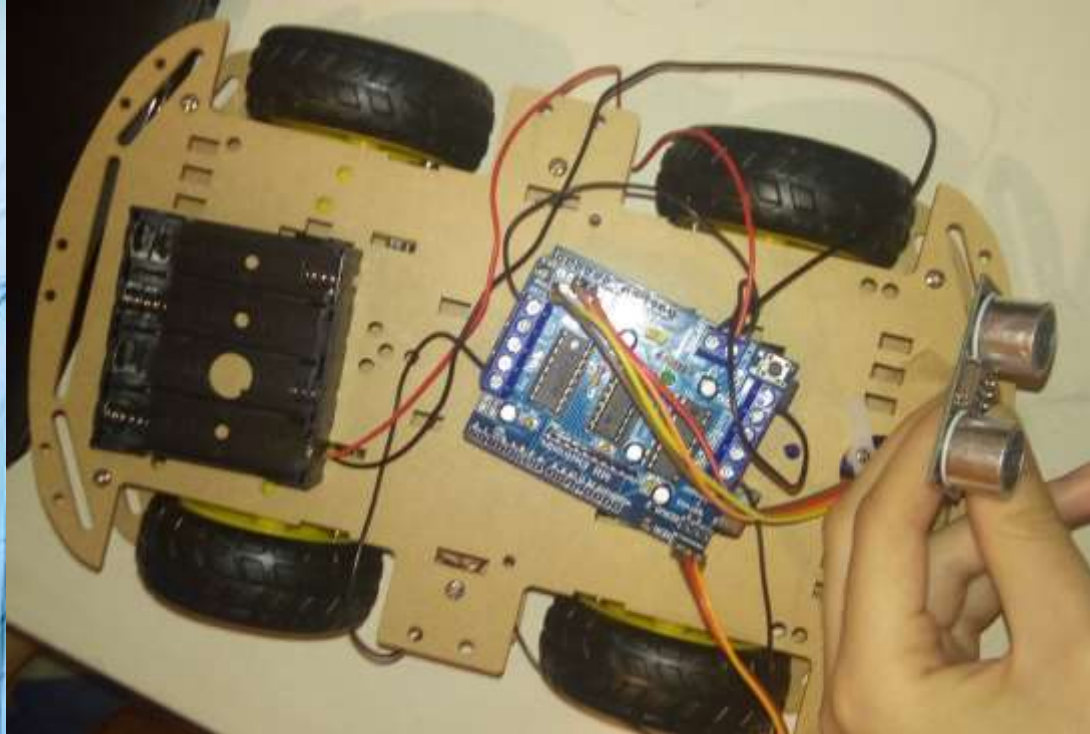



## 1. Diagramme FAST du robot :





## Prototype du travail réalisé :





**Merci pour votre attention**  
**Et place à la démonstration**