

ROBOT FOLLOW-ME

Mathis Giau & Josselin Gressard

PRÉSENTATION DU PROJET



Le robot Follow-Me a été initialement conçu comme un chariot de golf. Cependant son utilisation s'étend également à l'industrie. Il peut aussi servir comme chariot de supermarché

CHOIX DE L'ARCHITECTURE

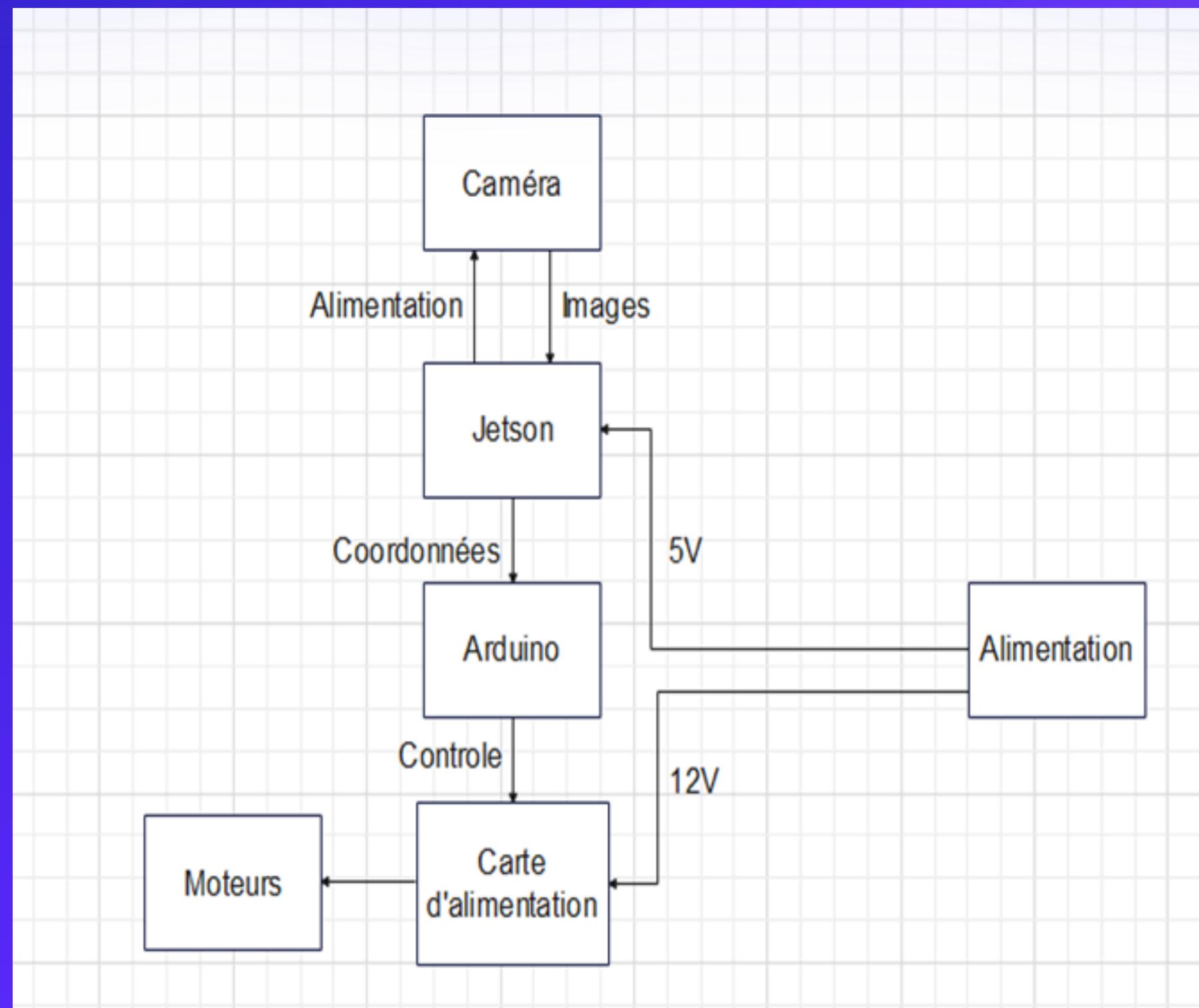
ZOOM sur la structure

- 2 roues avant motorisées
- 1 roue folle arrière
- Une boîte dans la partie avant pour la partie électronique
- Une boîte sur le haut du robot pour stocker quelques objets

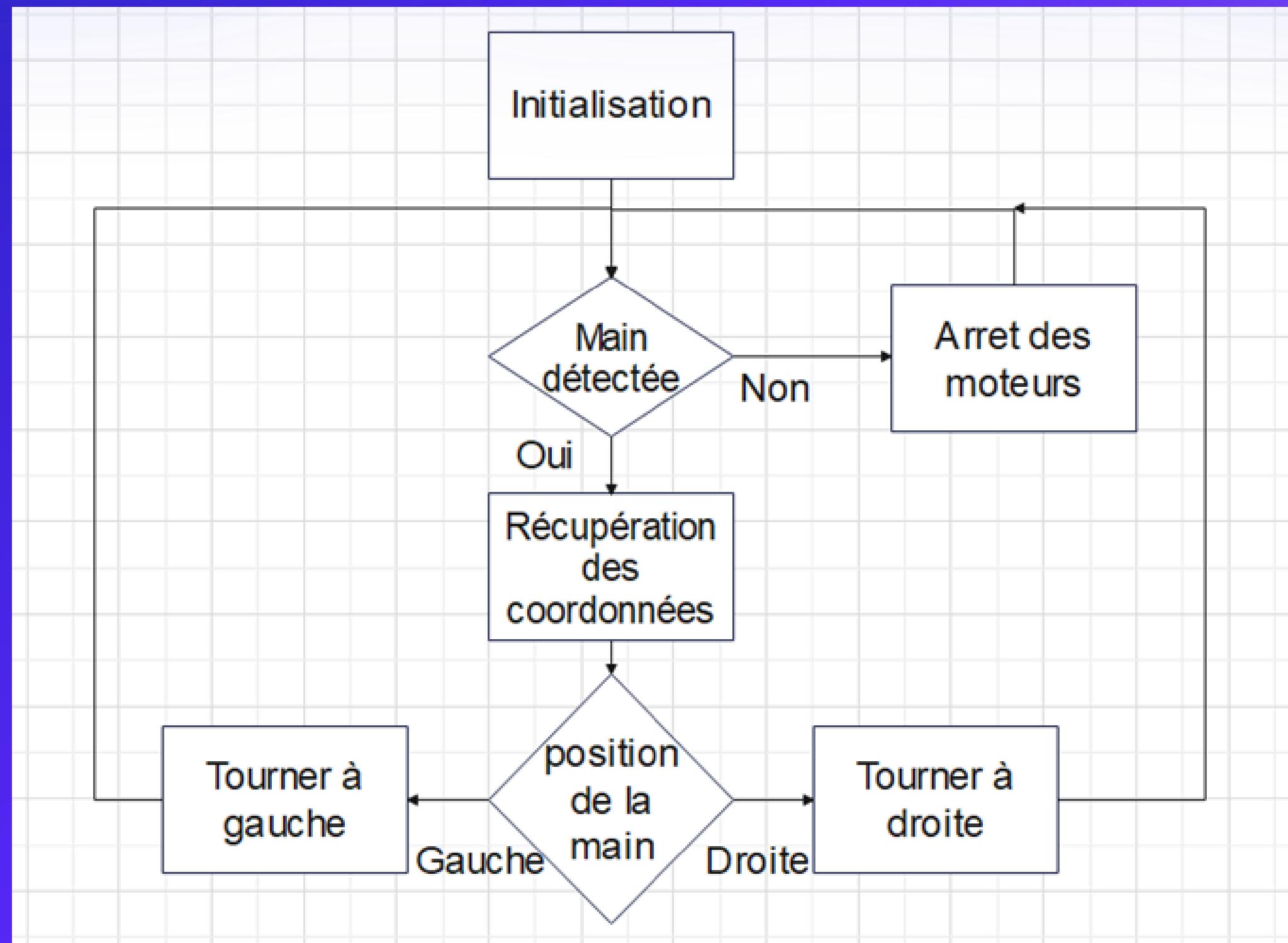
ZOOM sur l'électronique

- Une alimentation 12V et 5V
- Une carte arduino
- Une carte Jetson
- Une caméra logitech

SYNOPTIQUE DU ROBOT



MACHINE À ÉTAT DU ROBOT



DÉMONSTRATION DU ROBOT

PISTES D'AMÉLIORATION

- Un meilleur système de roue folle
- Un meilleur design
- Une optimisation du code pour qu'il soit plus fluide
- Un meilleur répartition du poids
- 2 Caméras pour avoir une notion de distance de l'utilisateur
- Moteurs plus adaptés
- Rajouter des capteurs à ultrasons
- Rajouter un convertisseur BUCK

