Brainstroming spécification

-4 roues motrices permettant au robot de se positionner au-dessus d’un plan à un autre aisément. Ces dernières pivotent de 45°.

-Un convoyeur avec des guides en entonnoir et un capteur de présence pour détecter la présence de plan et changer ce plan dans le réservoir. Ou trois 2 convoyeurs, un en longueur prend les 250 plans, l’autre en largeur qui qui charge maximum 5 plans et un système qui pousse les plans un par un dans le réservoir.

-Traitement d’image pour que le robot puisse suivre son cap. Détection des planches en bois

-IHM pour configurer le robot à l’arrière ou sur le côté du robot.

-Le robot doit détecter le sol grâce à un capteur de courant ou de pression car avant le sol il y à la paille, et le robot doit pouvoir mesurer la

-Le robot doit détecter si lors du plantage de plan il rencontre un obstacle. Il y aura alors une surconsommation de courant. Il doit alors annuler le plantage, mémorisé l’endroit de l’échec du plantage.

-Après sa mission terminer le robot doit fournir un bilan du plantage à l’utilisateur via l’IHM.

Spécifications V1

-