|  |  |
| --- | --- |
| P:\doc\Formation\logo 2014\logo-coulpng.png | **Logo du département** |
| *Doc’INSA*  *Institut National des Sciences  Appliquées de Lyon* | ***Développement du sigle  du département*** |

**Projet Scientifique et Technique**

**3 GM**

**Compte rendu intermédiaire**

**\_\_\_**

**Bras Robot Lego**

|  |  |
| --- | --- |
| V. Mazoyer | R. Menelot |

Enseignant(s) :

Nans Biboulet

**2017**

**Tables des matières**

**\_\_\_\_\_\_**

[1. Présentation du sujet et de votre recherche documentaire 3](#_Toc476091582)

[2. Carte Freeplane 3](#_Toc476091583)

[3. Liste des sources et des documents 3](#_Toc476091584)

[4. Rédaction d’un court document montrant des insertions de citations et la bibliographie exportée de zotero 3](#_Toc476091585)

[5. Difficultés rencontrées 3](#_Toc476091586)

|  |
| --- |
|  |

# Présentation du sujet et de votre recherche documentaire

En une demi-page

Précisez la problématique et éventuellement son insertion dans un contexte plus général.

Décrivez vos besoins d’informations pour cette problématique (type de document, type d’information)

“Unfortunately robots capable of manufacturing robots do not exist. That would be the philosopher's stone, the squaring of the circle.”  (*« Malheureusement les robots capables de créer d’autres robots n’existent pas. Ce serait équivalent à la pierre philosophale, la quadrature du cercle »)* est une citation de Ernest Jünger apparue dans son livre The Glass Bees (1957). Aujourd’hui ce n’est plus un fait, la robotique moderne avance très rapidement et créer des machines de plus en plus autonomes et créatrices. En revanche, les scientifiques ne cessent de rencontrer des obstacles technologiques qui ralentissent la progression des sciences. Parmi les problématiques de la robotique moderne on distingue la communication homme/machine et machine/machine, ainsi que l’aspect physique du robot du lui-même.

L’aspect principal de notre projet est l’établissement d’un protocole de communication entre l’homme et le bras robotique et ensuite entre les différents composants électroniques du système. L’objectif est de créer une communication

En vue des moyens à notre disposition, on opte pour une communication sous forme d’instruction « code » vers le premier maillon de notre chaine électronique (RaspberryPi) qui transmet le message par un réseau wifi à l’organe central du système (Brique EV3). Cette brique relais les instructions aux organes-filles (moteurs et capteurs).

# Carte Freeplane

*Carte heuristique : les grands concepts et mots-clés utiles ; traduits en anglais*

*Vous pouvez reprendre la carte Freeplane du premier TD si elle vous semble bien décrire tous les aspects du projet ou l’améliorer*

*Lui donner un nom.*

# Liste des sources et des documents

*Liste des sources explorées les plus pertinentes (de la bibliothèque, du web)*

*Liste totale des documents trouvés et retenus*

* *de préférence par collection s’il y a plusieurs collections,*
* *et par ordre d’auteur dans chaque collection (****numérotée****/ utilisez style Vancouver ou Chicago ou autre style possible)*
* *avec une note rapide sur leur intérêt pour au moins 10 documents*

*Liste des 4 documents plus intéressants : pour chacun donner 4 critères- arguments de fiabilité importants, 2 arguments pour la pertinence*

# Rédaction d’un court document montrant des insertions de citations et la bibliographie exportée de zotero

# Difficultés rencontrées

En une demi-page

* *Du point de vue du projet dans son ensemble*
* *Du point de vue de la prise en main des outils (recherche / freeplane / zotero)*

*Finalement : pour vous-même : qu’avez-vous appris, en terme de ressources, de méthodes, d’outils ?*