

CHOPIN Alexandre
HEBRAUD Julien
MAGRO Valentin
PORTE Matthieu

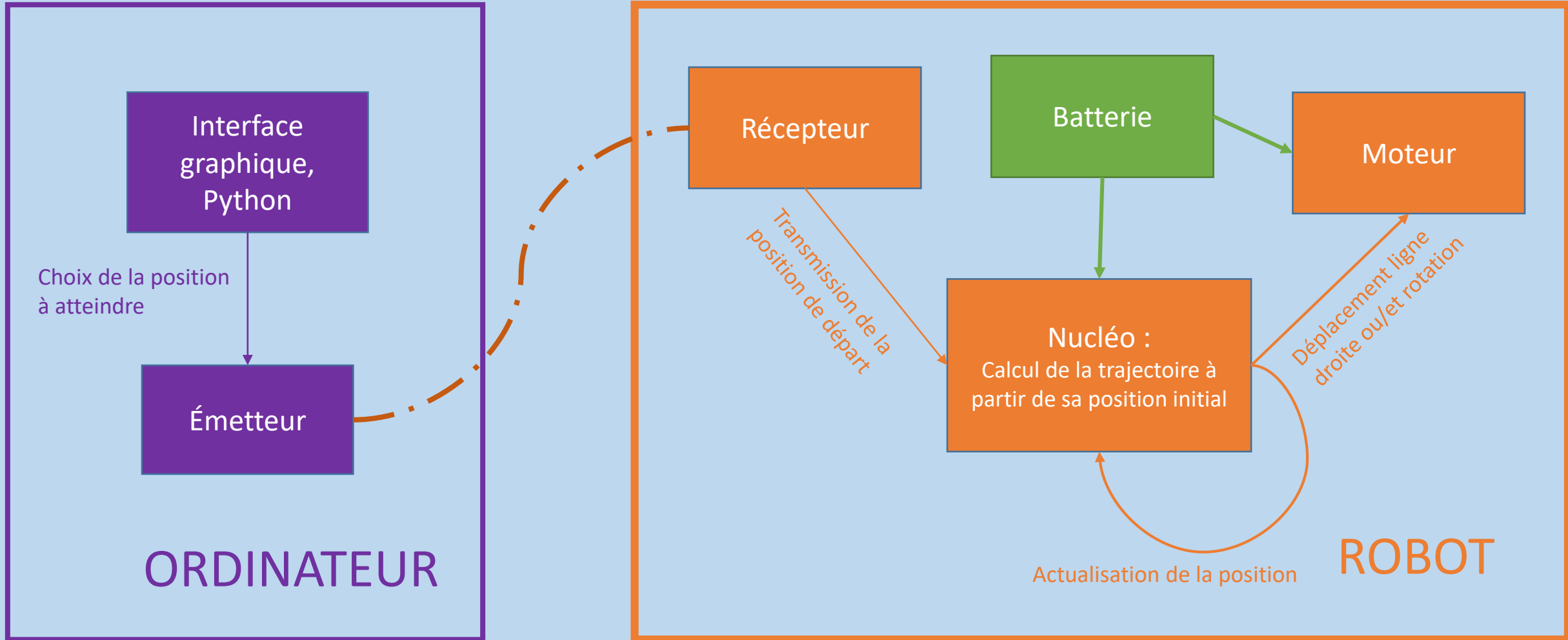
ROBOT PILOTÉ À DISTANCE

Comment transmettre un ordre à un robot pour qu'il se déplace d'un point initial à un point final dans un milieu connu, à l'aide d'un ordinateur tout en respectant des contraintes de rapidité, de fiabilité et d'autonomie ?

EQUIPE ET COMPTÉNCES RÉVENDIQUÉES

CHOPIN Alexandre	HEBRAUD Julien	MAGRO Valentin	PORTE Matthieu
<ul style="list-style-type: none">- Electronique embarquée- Partie technique	<ul style="list-style-type: none">- Electronique embarquée- Partie technique	<ul style="list-style-type: none">- Langage C- Programmation	<ul style="list-style-type: none">- Python- Programmation

SCHÉMA BLOC SYNTHÉTIQUE



ORGANISATION/PLANNING

Alexandre

Julien

Matthieu

Valentin

Semaine 1

Semaine 2

Semaine 3

Semaine 4

Semaine 5

Pilotage des
moteurs

Transmission de
l'information

Transmission de
l'information

Pilotage des
moteurs

Pilotage des
moteurs

Programmation
trajectoire

Recherche interface
graphique

Réalisation interface
graphique

Réalisation interface
graphique

Programmation
trajectoire

Programmation
trajectoire

Programmation
trajectoire

Mise en commun
Test général
Ajustements