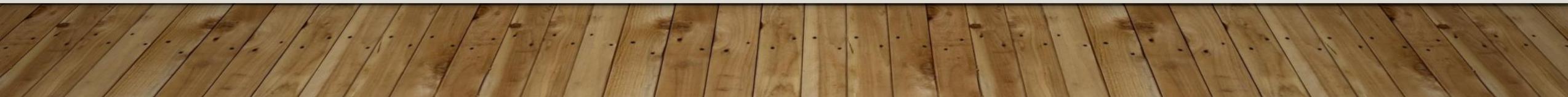
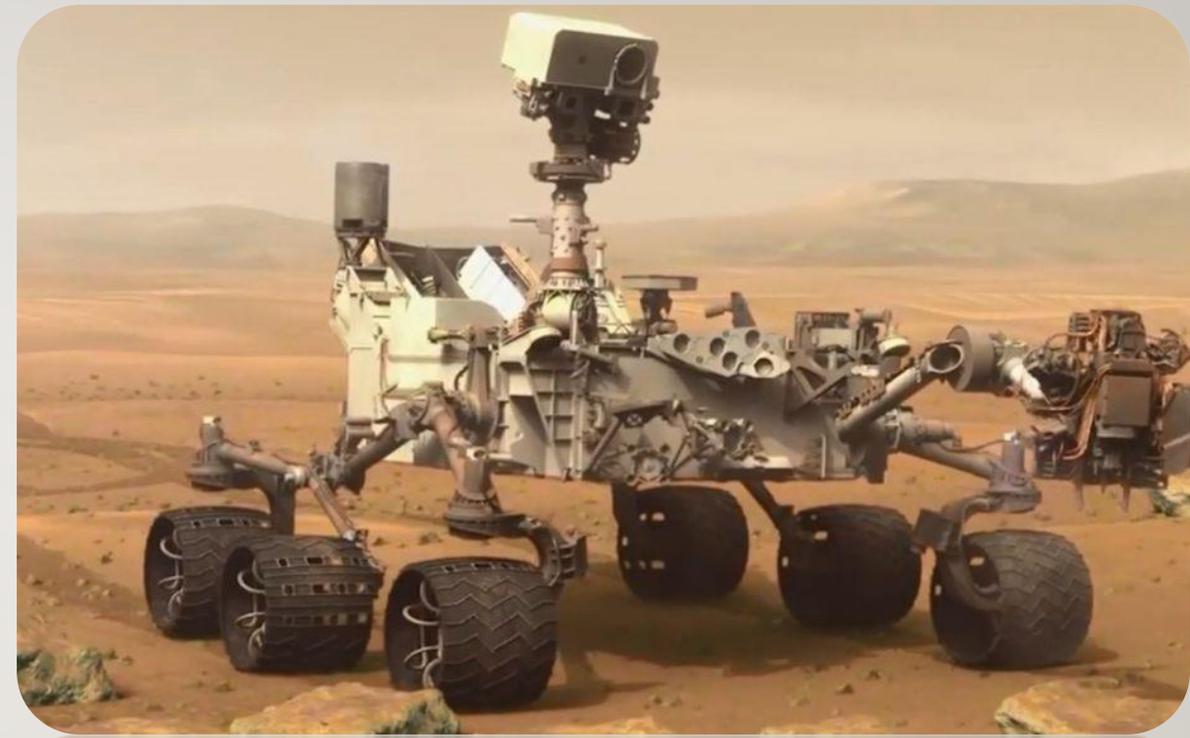


ROBOT VERONICA



PROBLÉMATIQUE

- Conception d'un robot capable de se déplacer en ligne droite et en rotation, selon des consignes données à distance
- Détecter la composition des sols martiens ainsi que la présence d'eau et la température

EQUIPE



Luiz : chef de projet

- sévère
- Hardware/software
- Organisé



Aimé : stagiaire

- Sert les cafés
- Langage C
- Formation en mécanique appliquée



Camille : ingénieure de programmation

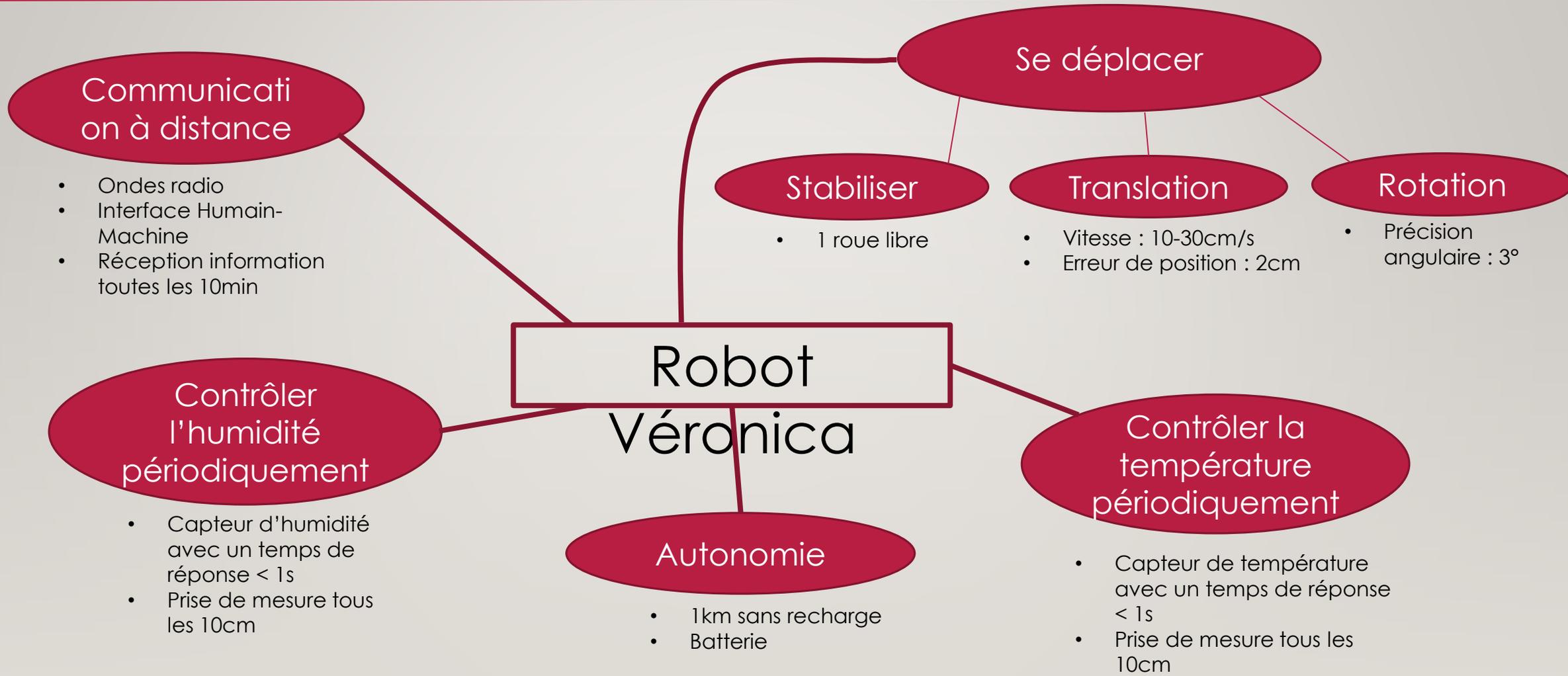
- Chargé de communication
- Langage C
- Rigoureuse



Enola : ingénieure software

- Labview
- Python
- patiente

SOLUTION TECHNIQUE



PLANNING

Séance 1 (17/03)	Séance 2 (24/03)	Séance 3 (31/03)	Séance 4 (21/04)	Séance 5 (23/04)
Mise en place système émetteur/récepteur ● ●	Programmation des instructions à envoyer au robot ● ●	Création de l'interface Humain/Machine ● ●	Essais techniques et correction des problèmes	Test de la transmission des données avec l'interface
Faire fonctionner les capteurs d'humidité et de température ● ●			● ● ● ●	
Programmation de la translation Programmation de la rotation ● ●		Programmation en lien avec l'interface ● ●	Branchement de la batterie au robot	
			● ● ● ●	● ● ● ●

Luiz ●

Aimé ●

Camille ●

Enola ●