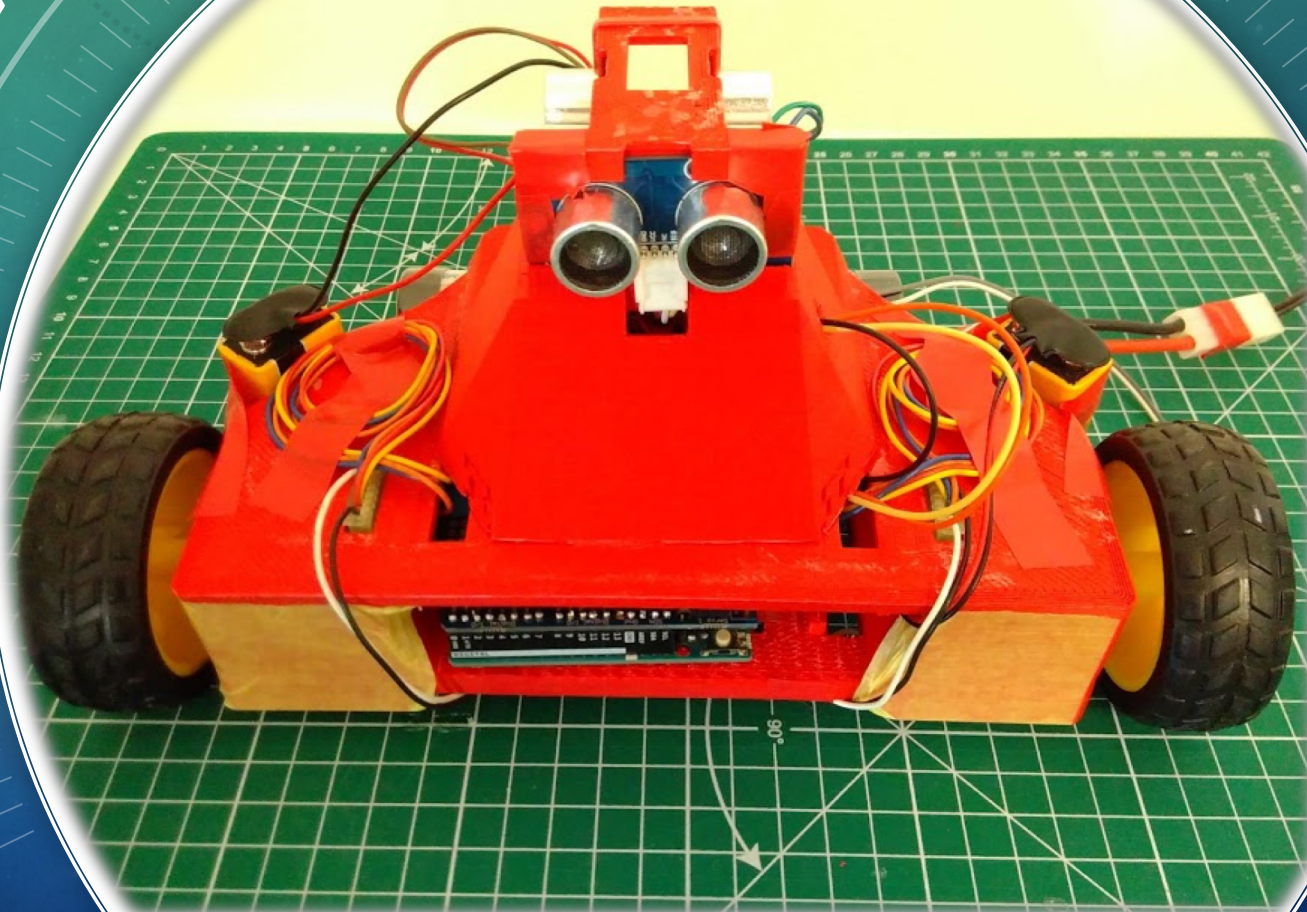


# Bilan du projet

Ingénierie UE « capteurs »

***-PATHFINDER-***  
Le robot aventurier

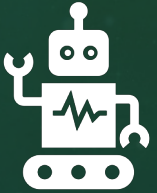
*Par Pascal Béroule,  
Antoine Carre  
& Bilal Selim*







# CAHIER DES CHARGES



**Principe :** Un robot capable d'évoluer dans un environnement simple et de le cartographier en 2 dimensions



## Détection

- Capteurs de distance
- Dessin des obstacles



## Communication

- Transfert des données sans fil
- Protocoles de communication (interne et externe)



## Module mobile

- Mouvements précis (au cm)
- Suivi de la position du robot



## Autonomie énergétique

- Moteurs
- Arduinos/Capteurs





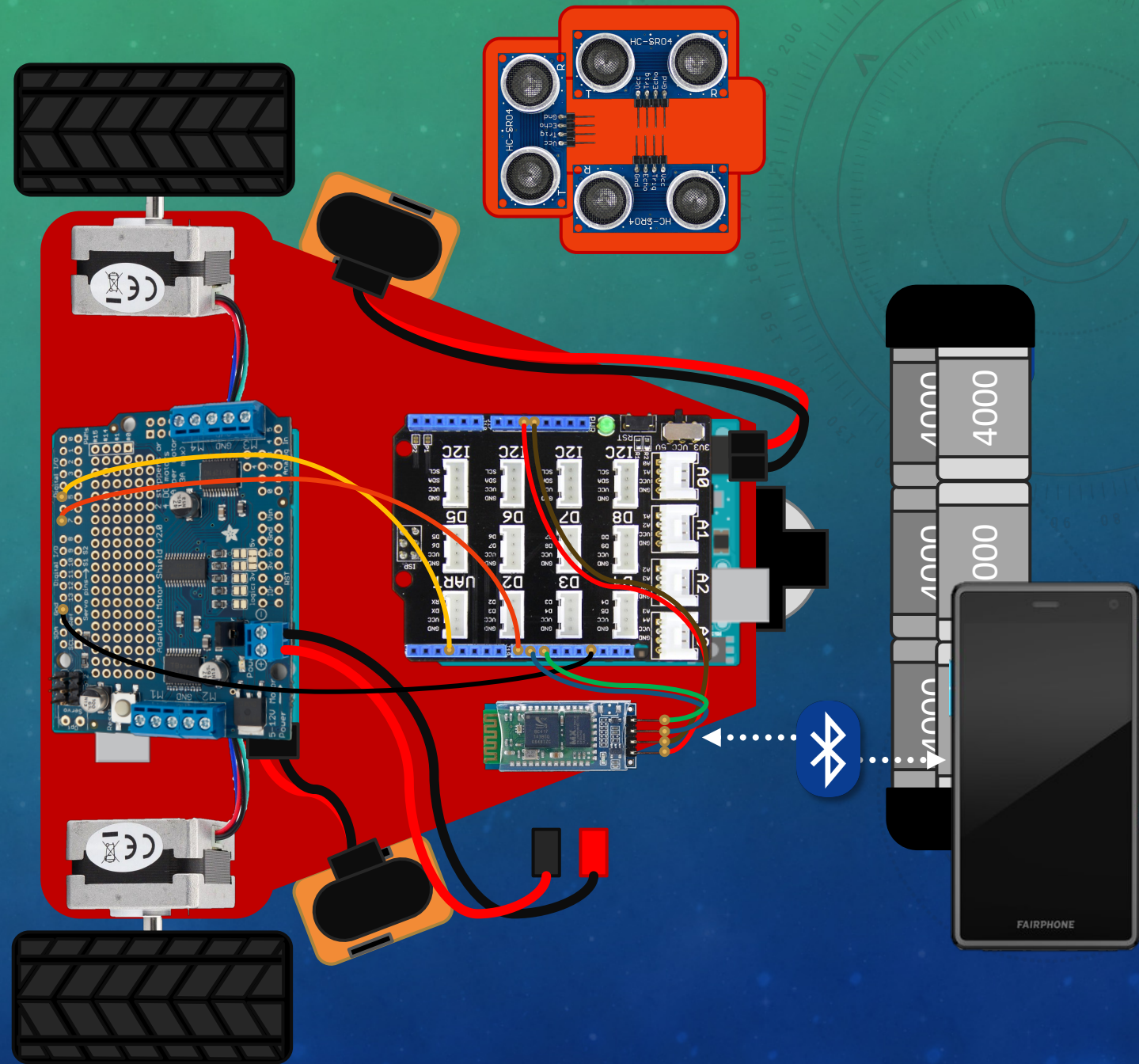
# Présentation générale

## Bloc moteurs :

- Arduino
- Shield moteurs
- Moteurs pas à pas
- roues
- Alimentation

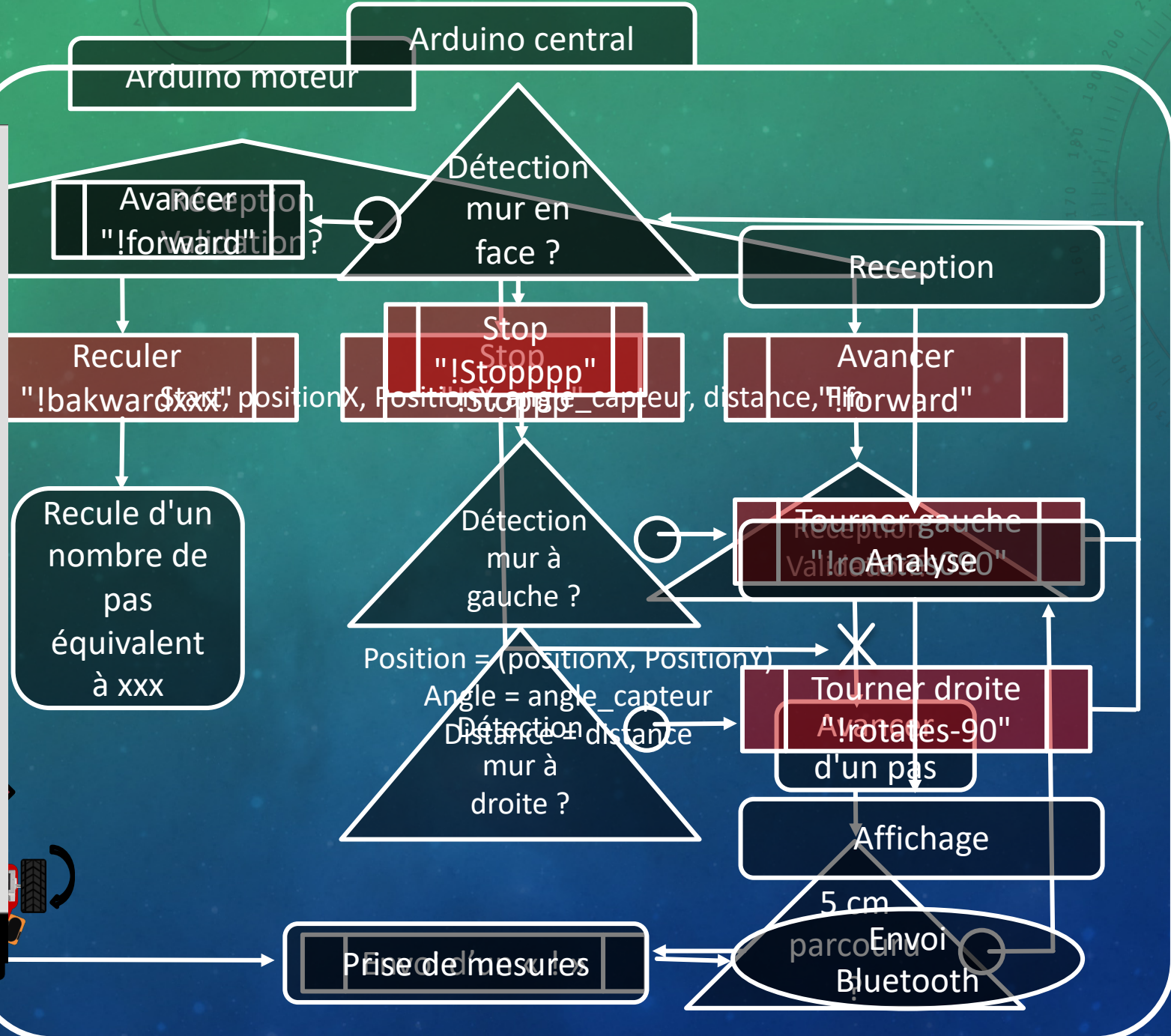
## Bloc central :

- Arduino
- Base Shield
- Module Bluetooth
- 3 capteurs ultrasons

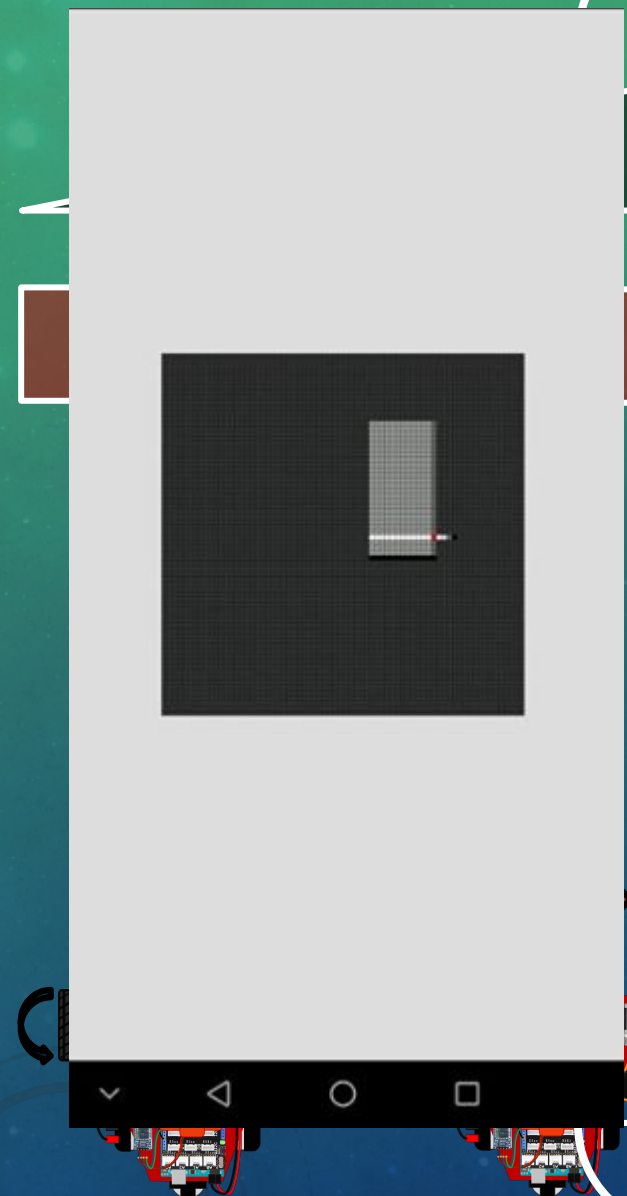




# ALGORITHMES



Application Processing







POUR CONCLURE :

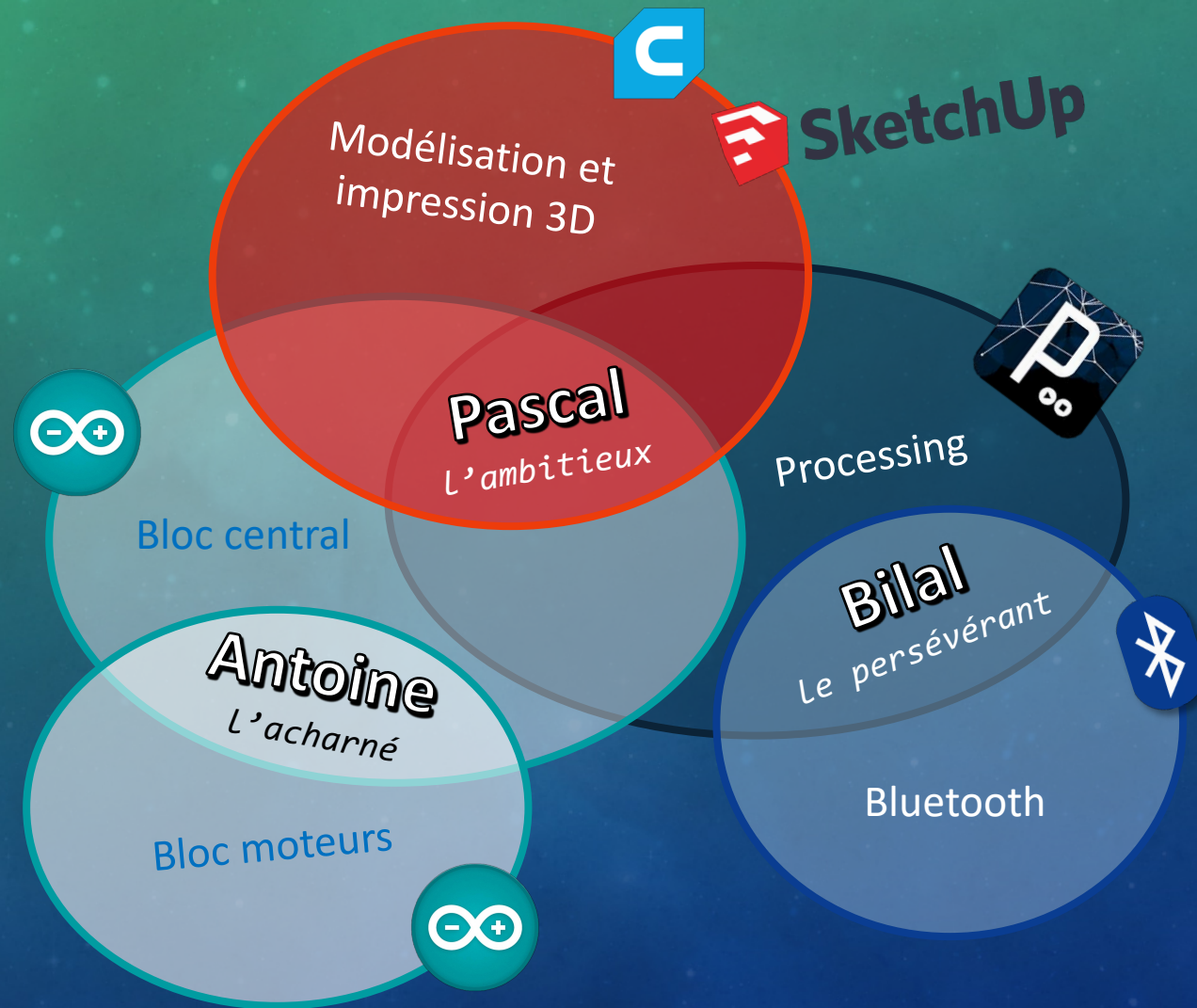


FIN DE LA PRÉSENTATION

Un grand merci à l'équipe enseignante ainsi qu'au scotch double face, sans qui ce projet n'aurais pas été possible.



# RÉPARTITION DE LA CHARGE DE TRAVAIL





# Schéma électrique

