

Prospection par robot



Exemple du travail
d'un groupe

Sommaire

- Introduction
- Stratégie d'exploration
- Diagramme du système
- Justification des choix des capteurs
- Croquis du système de transport
- Croquis du robot
- Conclusion



Introduction

Il nous a été demandé de concevoir et de mettre au point un robot d'exploration dans le but de prélever et de convoier des échantillons de roche pour les analyser.

Stratégie d'exploration

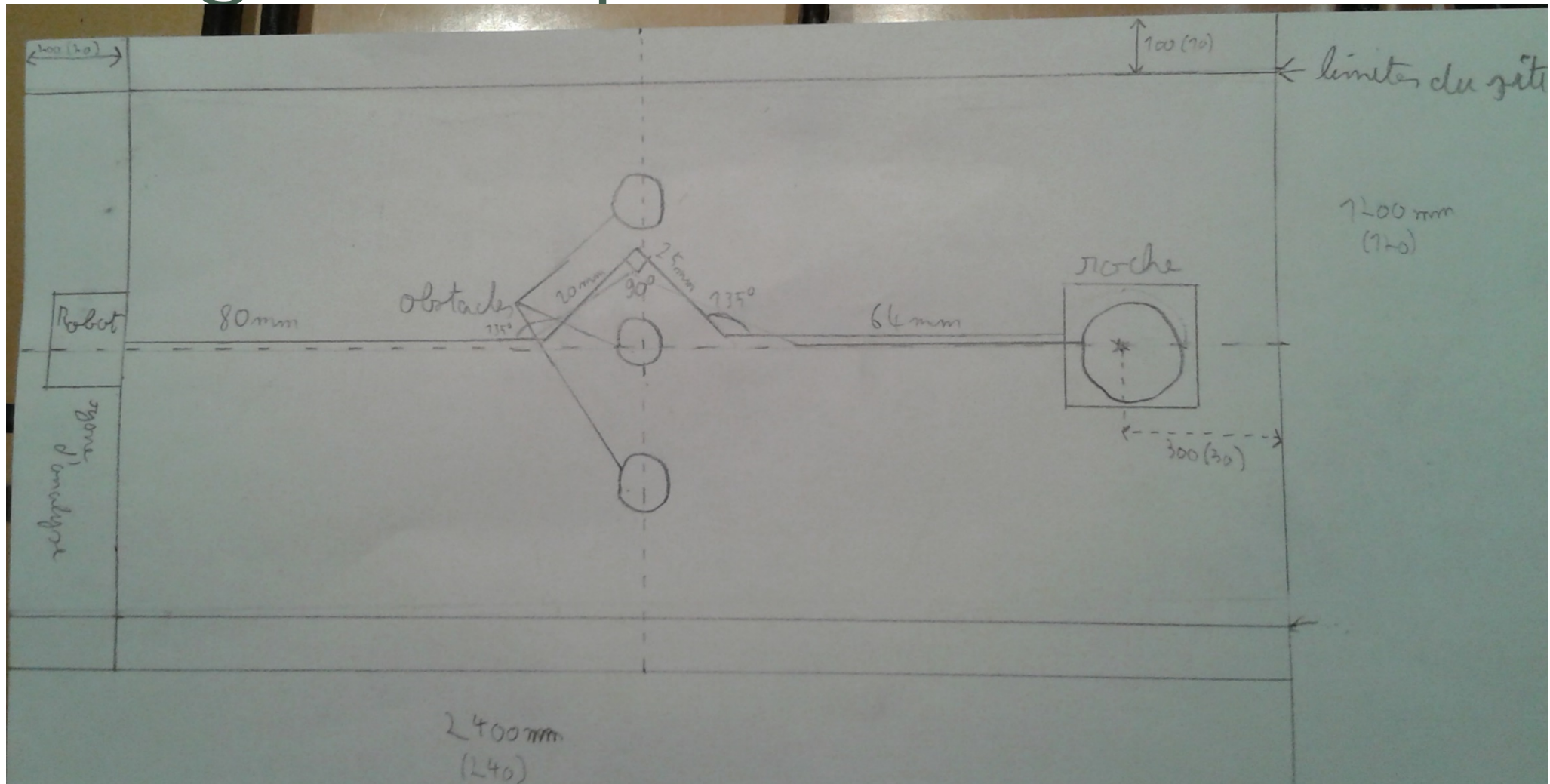
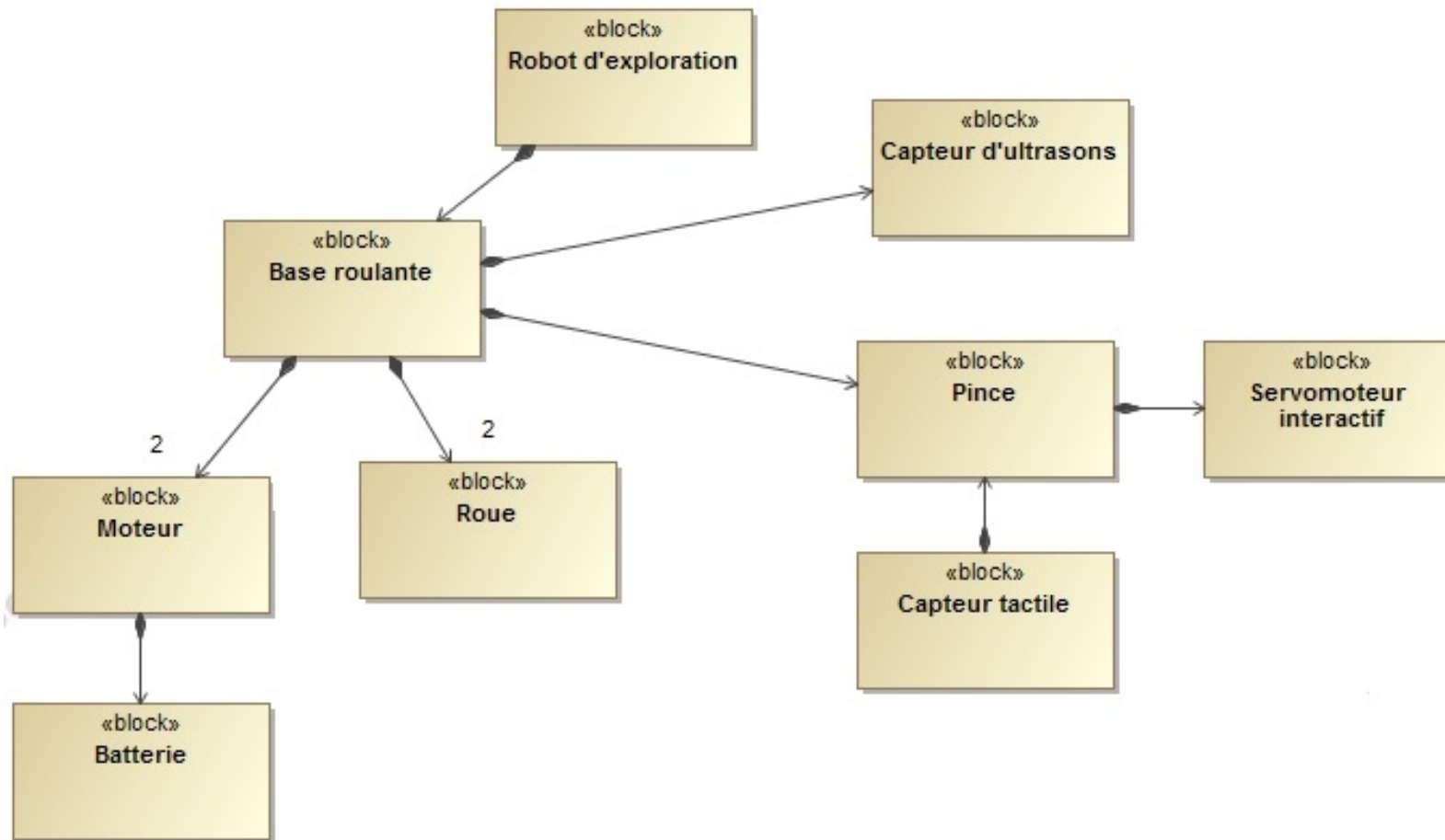


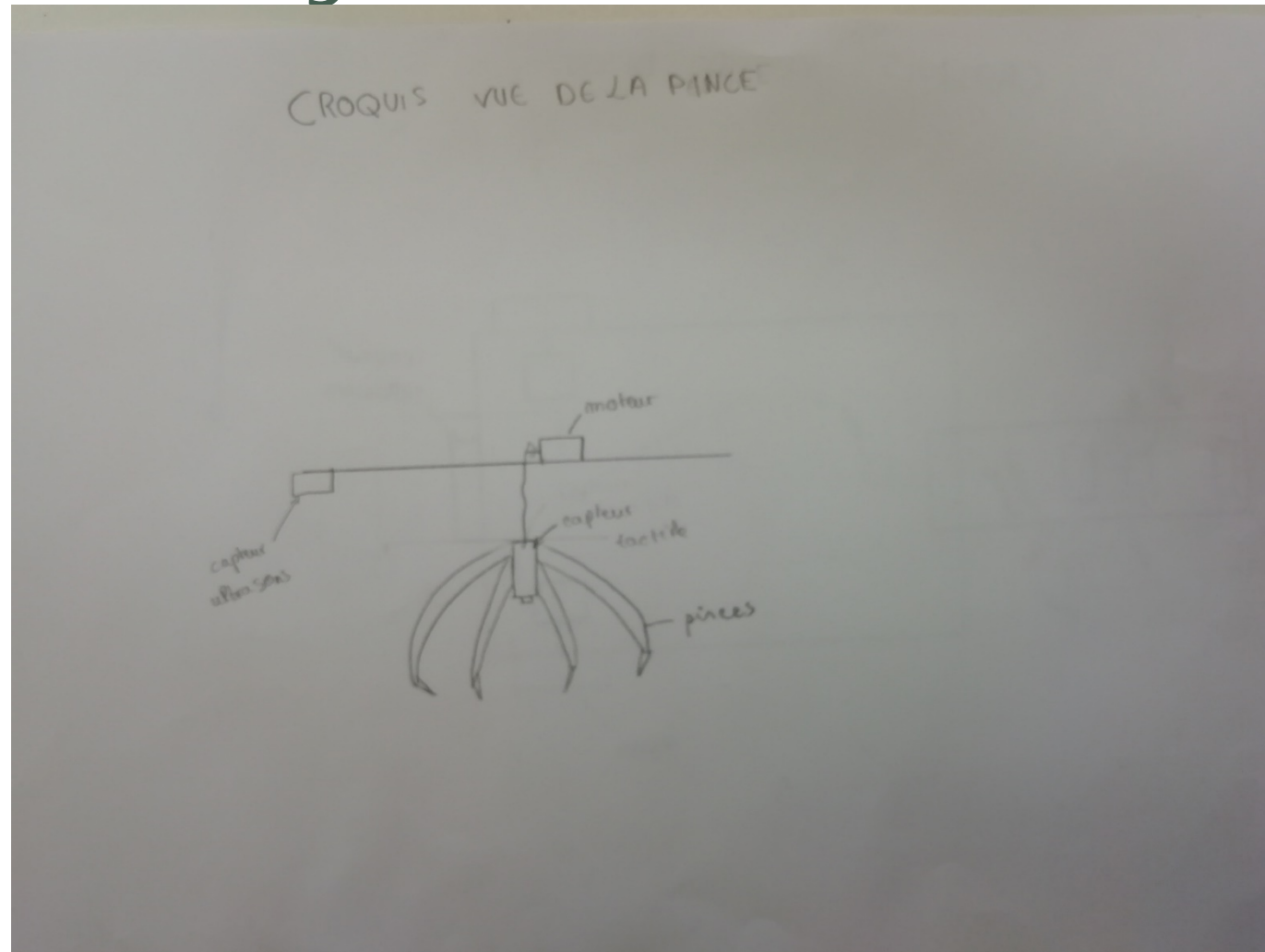
Diagramme du système



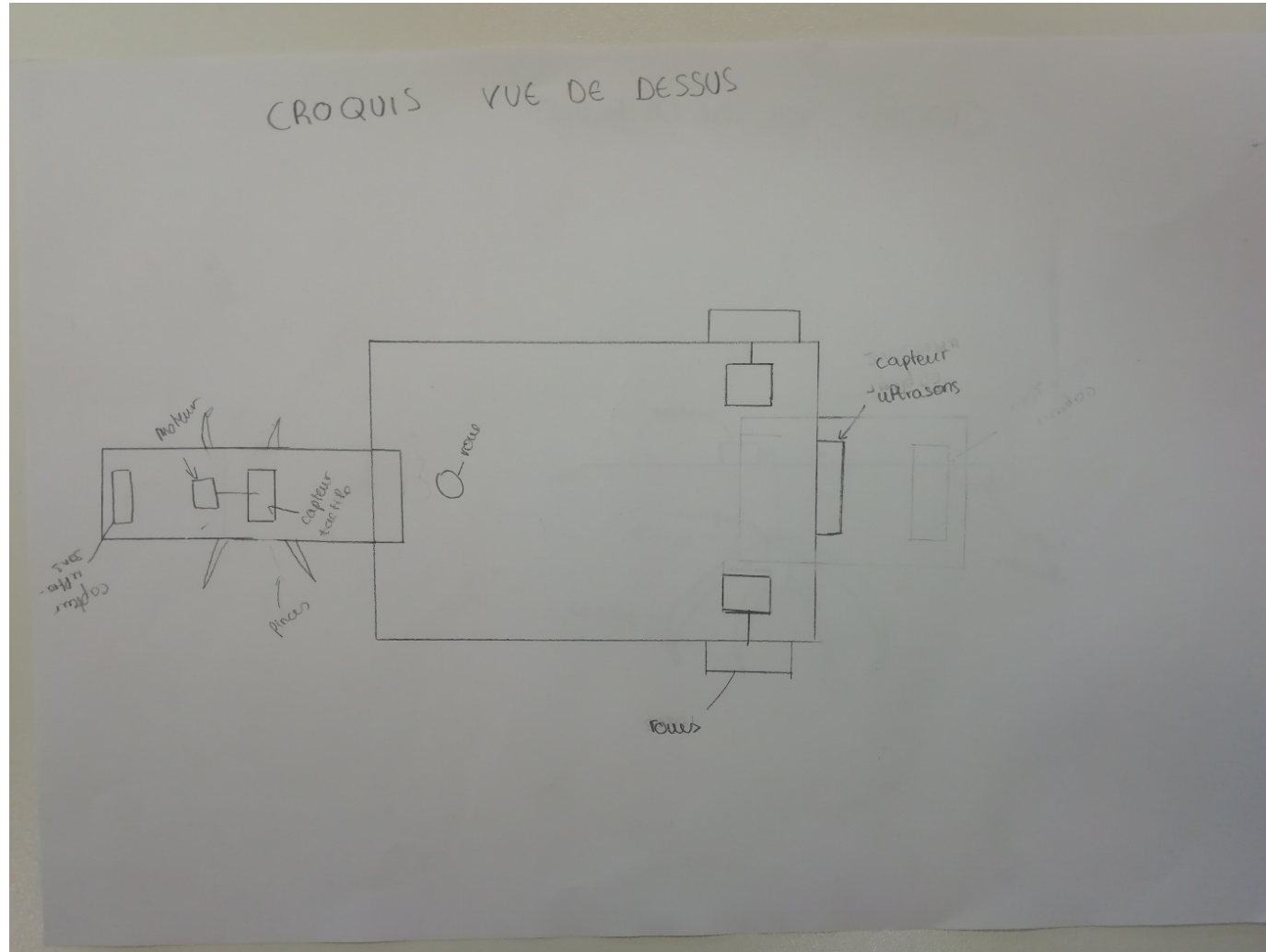
Justification des choix des capteurs

Nom du capteur	Utilisation	Justification
Capteur tactile	Le capteur tactile donne au robot le sens du toucher. Le capteur tactile détecte s'il est enfoncé ou relâché.	Il permet d'ordonner au robot de ramasser des objets avec un simple contact.
Capteur d'ultrasons	Le capteur d'ultrasons permet au robot de détecter des objets éloignés et de mesurer les distances.	Il permet de détecter les obstacles afin de les éviter.

Croquis du système de transport



Croquis du robot



Conclusion

- La conception de notre robot d'exploration a été réalisé suivant différents points.
- Nous avons défini une stratégie d'exploration pour récupérer un échantillon de roche.
- Nous avons réalisé un diagramme du système en justifiant les différents capteurs mis en place sur le robot.
- Nous avons représenté visuellement notre projet en réalisant des croquis du robot et de son système de transport.

Merci de votre attention

