

# Projet ROB3 (Noah, Ali, Leo, Maeline, Pierre-Alexandre, Marita)

## Équipe :

**DUVERNOIS--DUPARC Maéline** : Équipe informatique / responsable mise à jour Wiki

**EL HAJJ Marita** : responsable électronique/ responsable batteries

**EYNARD Noah** : chef de projet / équipe mécanique

**MEDDAD Ali** : Équipe informatique

**MONCEAU Pierre-Alexandre** : responsable informatique / responsable moteurs

**SABATIÉ Léo** : responsable mécanique

## Seance 1 :

Décisions collectives :

Répartitions des rôles + des équipes

Définitions des grandes étapes et tâches du projet

Diagramme de Gantt

Premiers questionnements

## Types de comportement :

- comportement originel (appuyer sur le bouton)
- repositionnement par rapport au bord droit
- avancer tout droit par rapport au bord avant
- détecter obstacles
- détecter un plot
- tourner de 90°
- vérifier l'alignement avec l'objet

- Régler la hauteur de la pince
- saisir l'objet
- poser l'objet (sans qu'il tombe)
- se dégager de l'objet

### Problématiques :

- Comment se repérer dans l'espace ?
- Comment trouver l'objet ? évaluer les distances pour le saisir ?
- poser le robot bien droit pour qu'il avance en ligne droite
- comment différencier les plots pour l'objet et ceux pour la destination ?
- sens de capteurs horizontal / vertical ?
- Capteur sur le châssis ou sur la pince ? : sur la pince pour baisser la pince en conséquence pour saisir et poser l'objet
- comment faire pour que l'objet ne tombe pas en le posant
- Position de l'objet ? : elle
- comment détecter les plots → même chose que pour l'objet
- comment faire pour que le robot comprenne que c'est un plot et ne s'éloigne pas simplement du mur pour maintenir la distance de sécurité

---

Revision #3

Created 6 February 2025 09:56:37 by El Hajj Marita

Updated 6 February 2025 11:18:37 by Duvernois--Duparc Maeline