

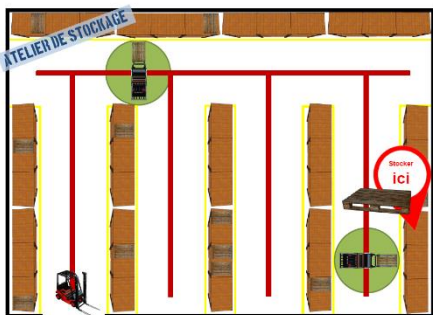


Comment piloter un robot de manutention en environnement étroit ?

Nom : – Prénom : – Classe : – Equipe :

Fonctionnement attendu du système constitué par le robot de manutention :

Le robot de manutention est piloté à distance à partir d'une application pour appareil nomade. Il peut se déplacer dans tout l'atelier grâce à ses 2 moteurs.



Moteur A à droite

Moteur B à gauche



Vers l'avant

Moteur B Moteur A

L'algorithme & le programme des déplacements du robot de simulation

Sous-problème :

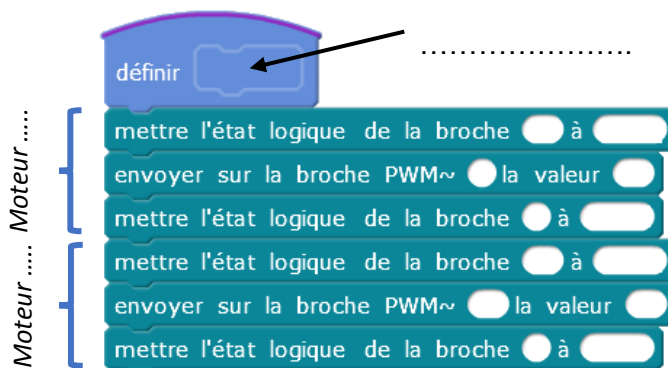
.....

Algorithme

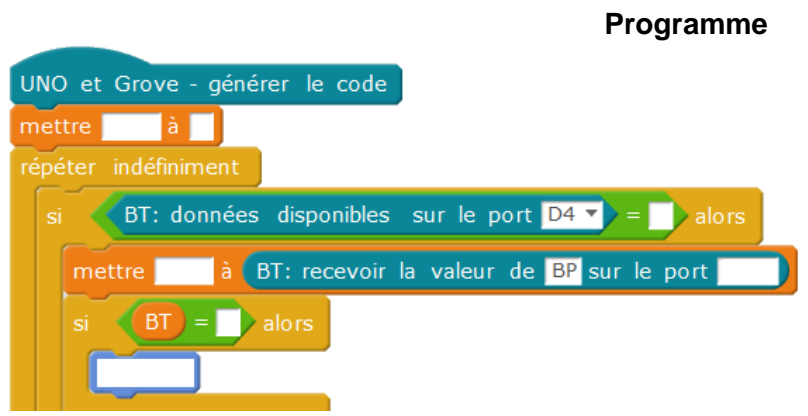
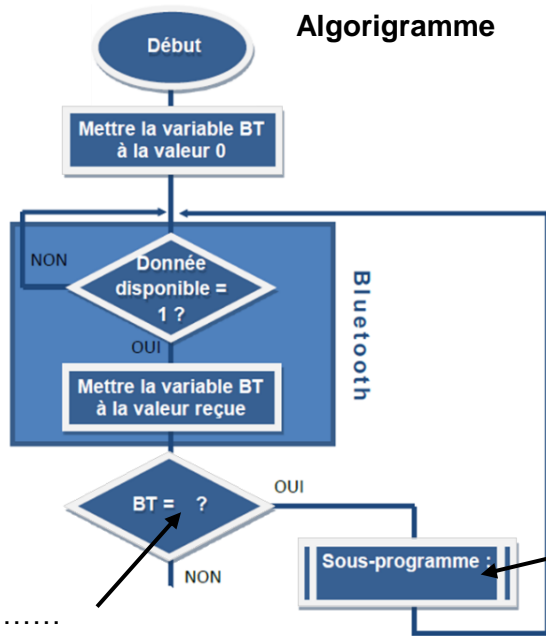


Moteur B Moteur A

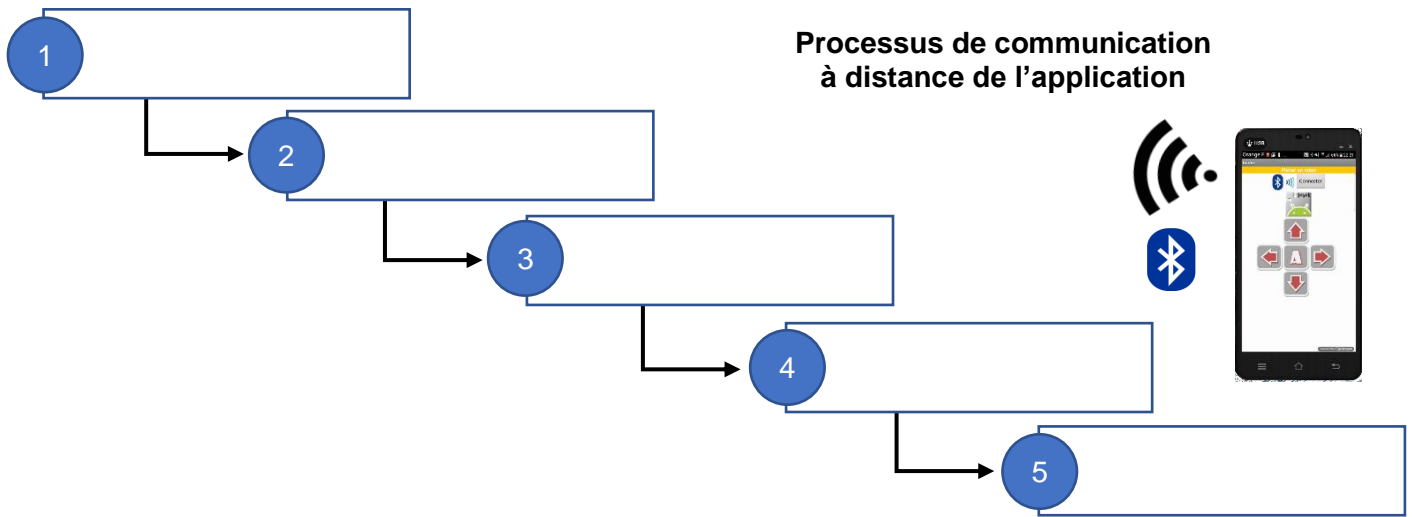
Sous-programme



L'algorithme & le programme de pilotage à distance (Bluetooth) du robot de simulation



L'application pour appareil nomade du robot de simulation



Le fonctionnement et la structure du robot de simulation

