

Coupe de France de Robotique – Eurobot 2008

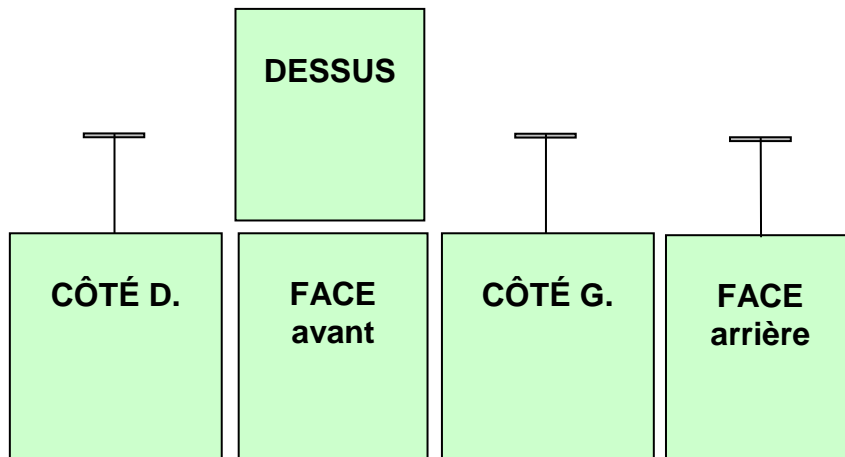
EQUIPE 19 - Association POBOT



Dossier d'avant-projet

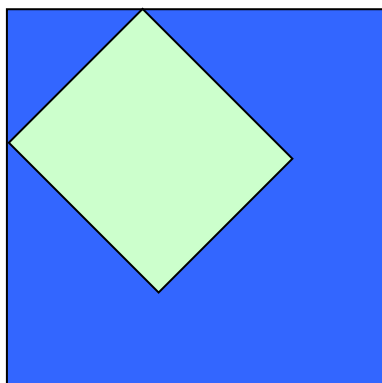
Dimensions :

Largeur : 25 cm
Longueur : 28 cm
Hauteur : 30 cm
Mat : 43 cm

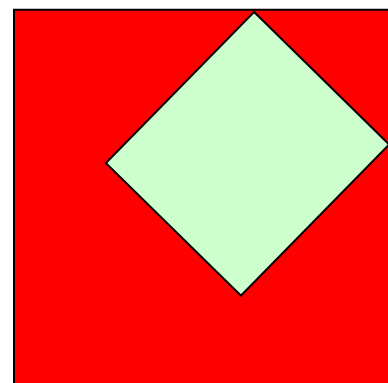


Position de départ :

Le robot est tourné à 45° pour toucher les bordures des deux côtés de la zone de départ.

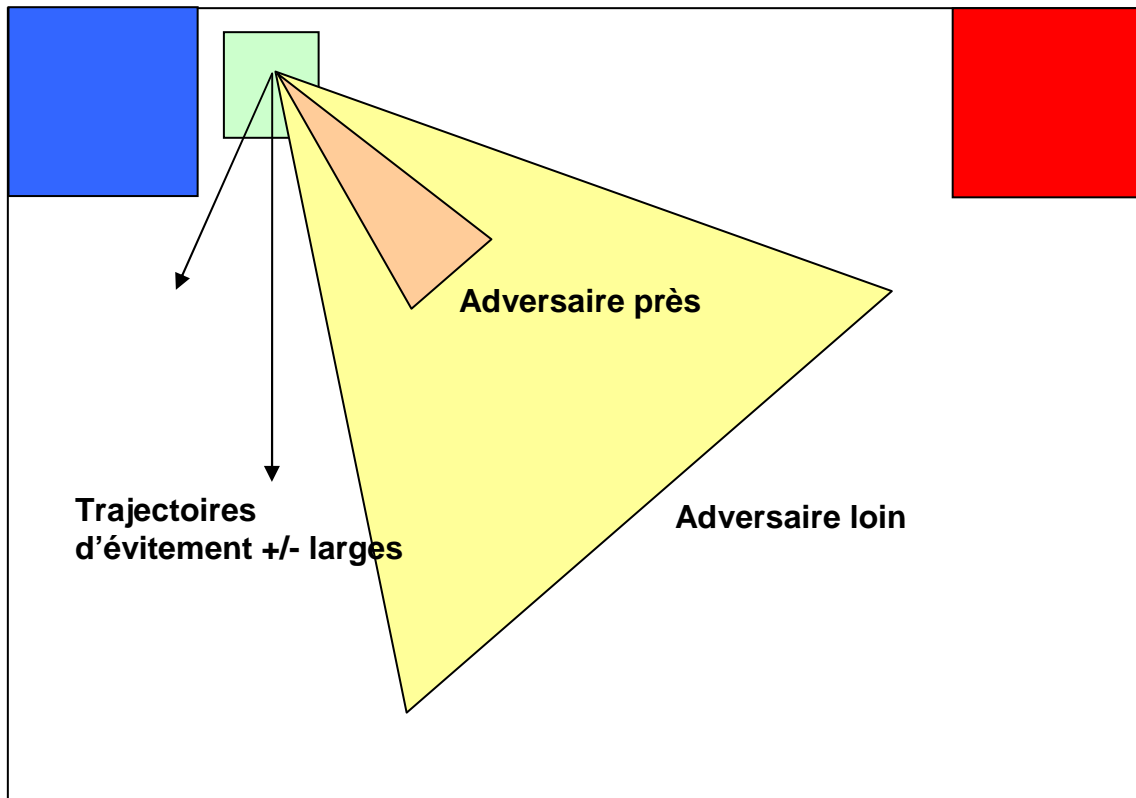


ou



Systeme d'évitement :

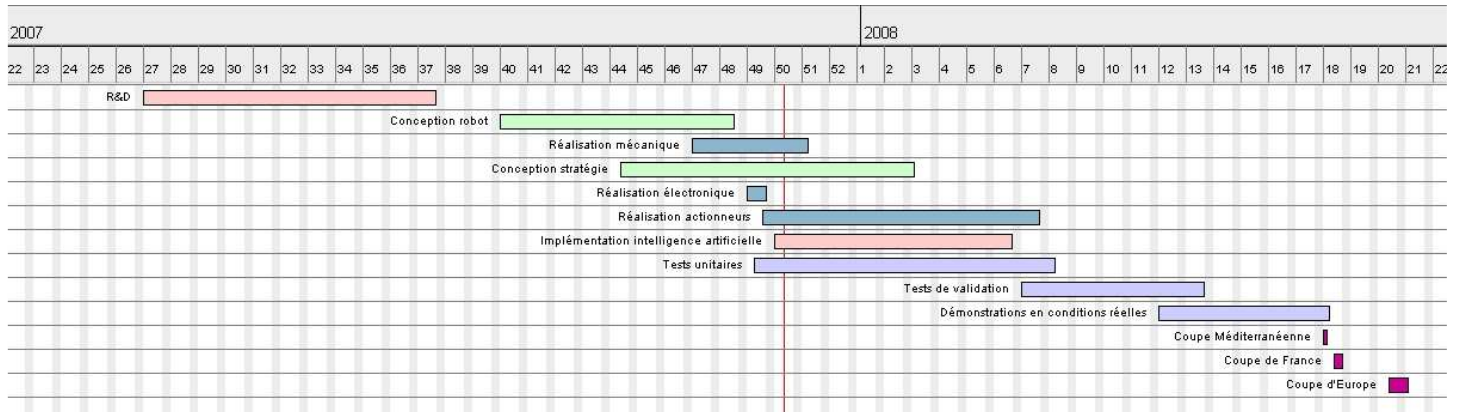
- Cas 1 : si le robot est proche de moins de 70 cm de l'adversaire, alors on prend une trajectoire lente et très éloignée de la direction de détection (vecteur court sur le schéma)
- Cas 2 : si le robot est éloigné de plus de 70 cm de l'adversaire, alors on prend une trajectoire moins éloignée de la direction de détection (mais quand même en dehors du secteur) et on maintient la vitesse (vecteur long sur le schéma)



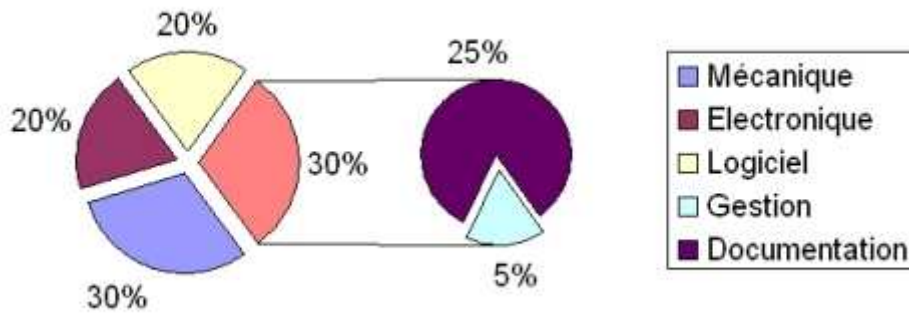
Planning

Nous sommes en phase de réalisation mécanique (base roulante) et de développement de l'intelligence artificielle. Nous tenons nos délais et nous terminerons en février le développement du robot.

Nous consacrerons les deux derniers mois aux tests de validation et aux démonstrations lors des événements publics auxquels nous participons.



Organisation



Photos

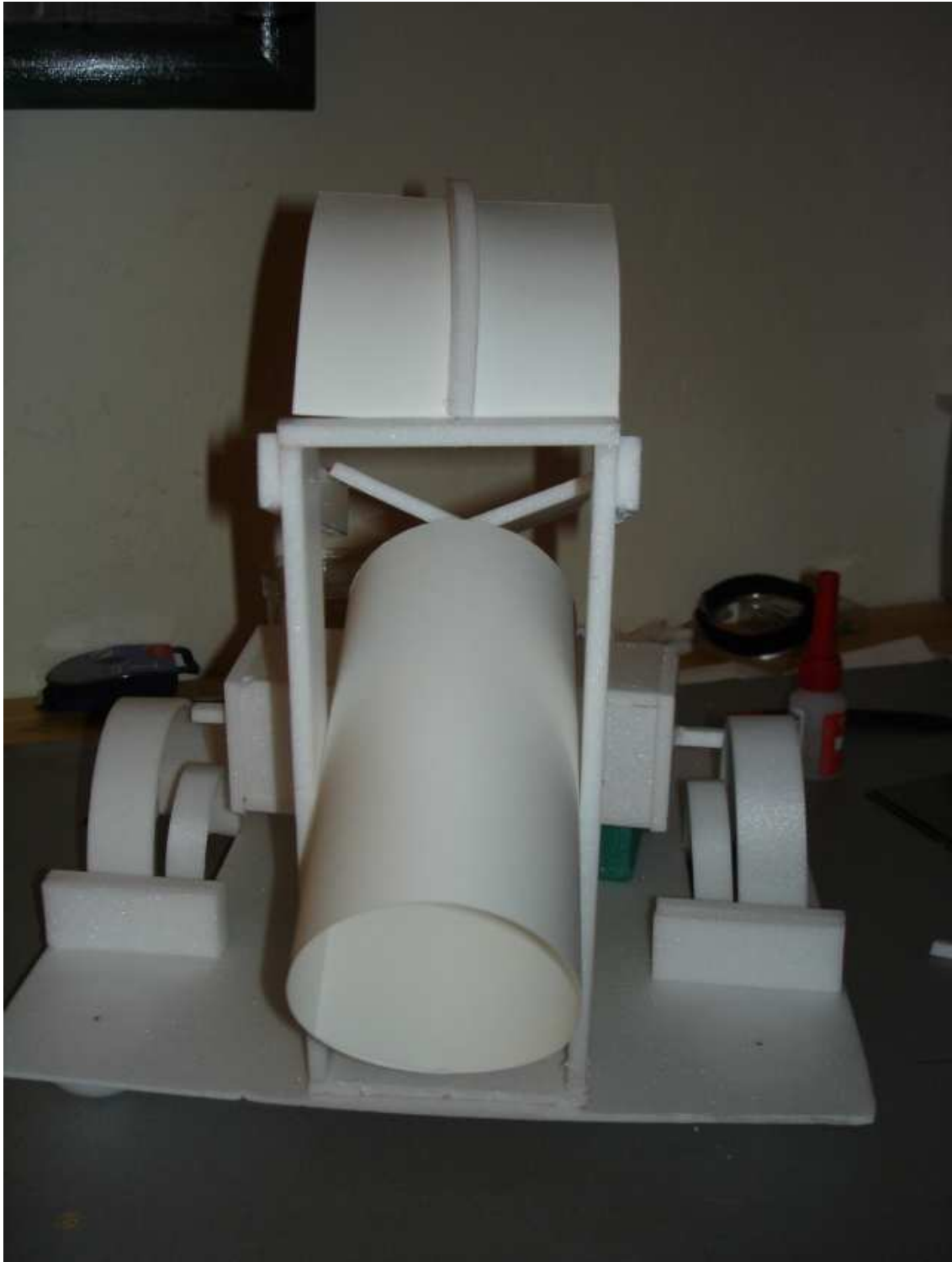
→ principe de base : pince + aspiration



→ vue de côté de la maquette



→ vue de face de la maquette



→ maquette et base roulante



→ Dessous de la base roulante : électronique, odomètres et mécanique

