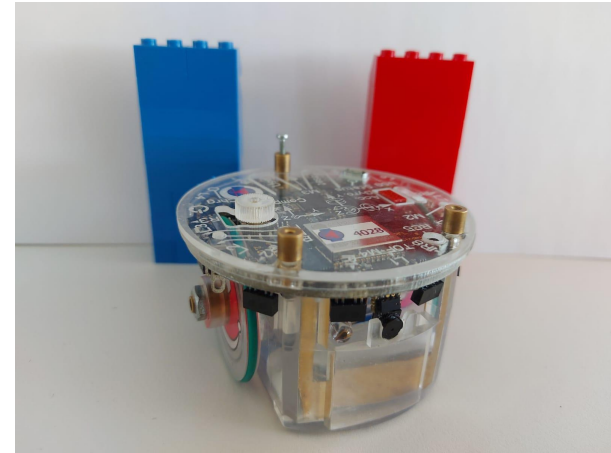


Obélix le robot

Oral de présentation

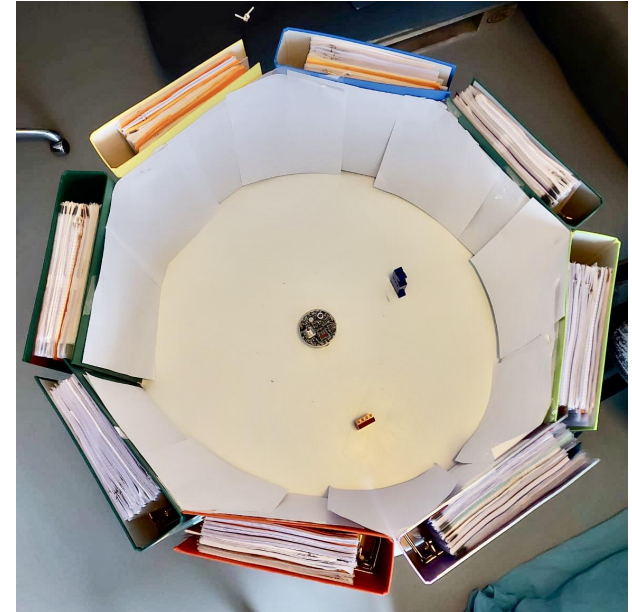
Alexandre de Montleau
Ambrine Douhane



vendredi 21 mai 2021

I. Concept du projet

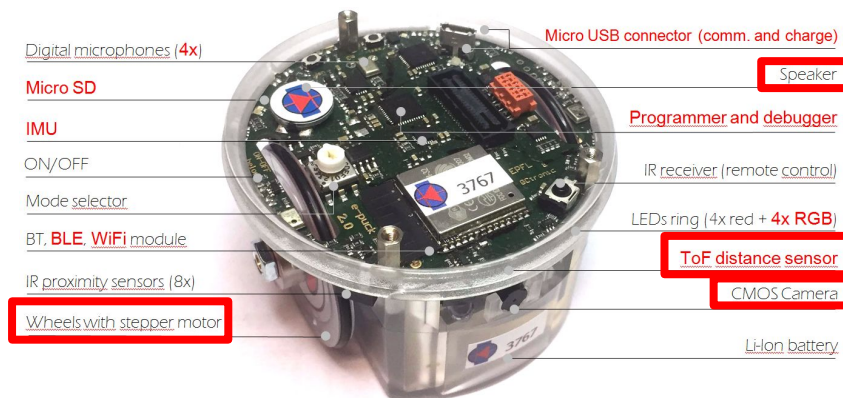
- nom : Obélix
- objectif : protection d'un périmètre
- moyen :
 - rotation sur lui-même
 - détection couleur des obstacles
- type de procédé : fonctionnement séquentiel



II. Périphériques utilisés

- Time Of Flight distance sensor : détection d'obstacles en *Default Mode* (range 1.2 m)
- Moteurs pas-à-pas des roues : déplacement du robot
- CMOS Caméra : détection de la couleur de l'obstacles
- Speaker : émission d'une musique

Image du wiki de l'epuck-2 (GCTronics)



Périphériques utilisés pour le projet

