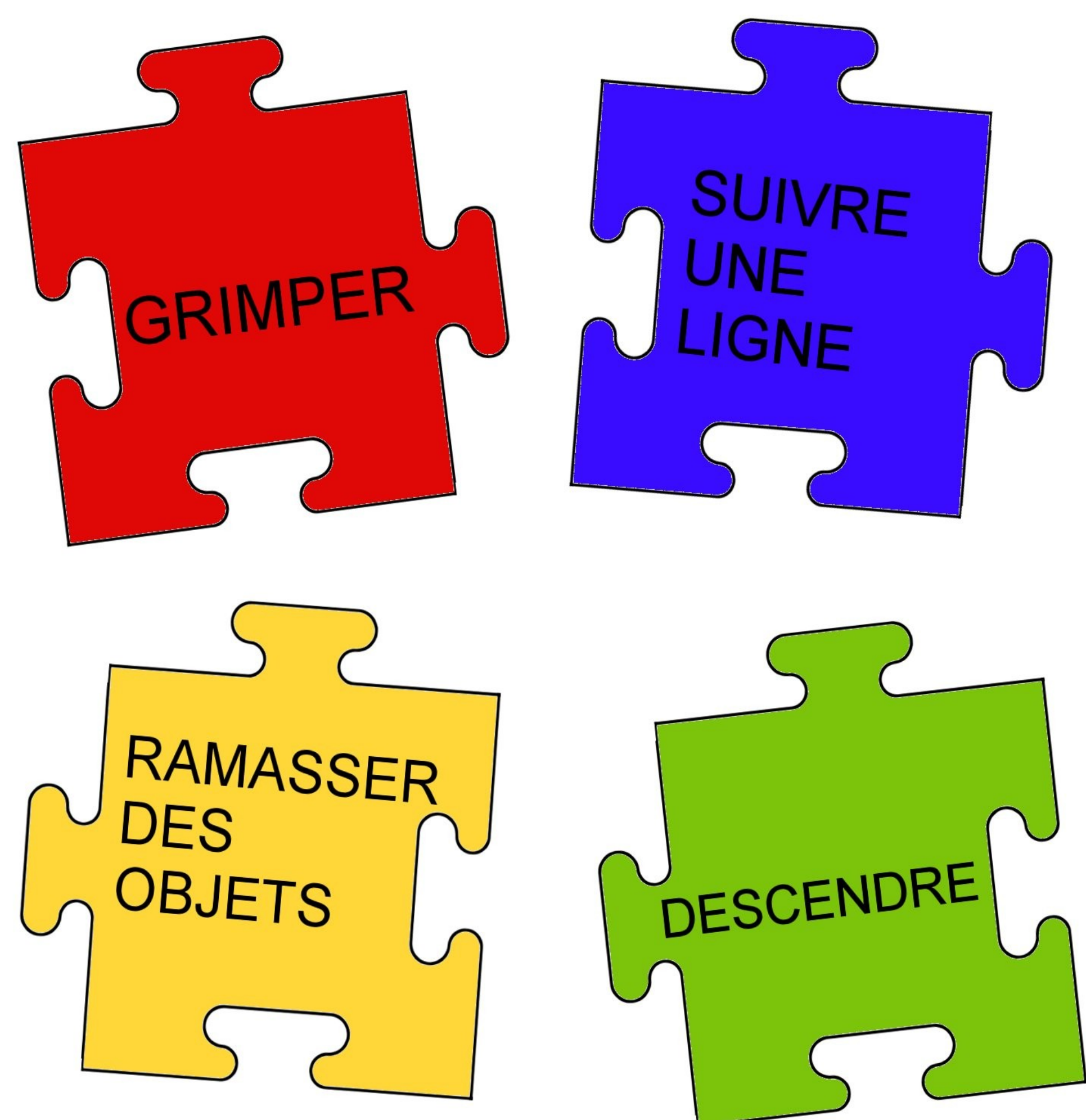


Robot grimpeur ramasseur : Cahier des charges

ALLÉ Florence, BOUILLON David, CAEYMAEX Pierre, LEFEBVRE Pierre, MUDURA Mircea,
PONCELET Marc, VAN NIEUWENHOVEN Quentin
Service BEAMS

Objectifs du projet :

Réaliser un robot capable de

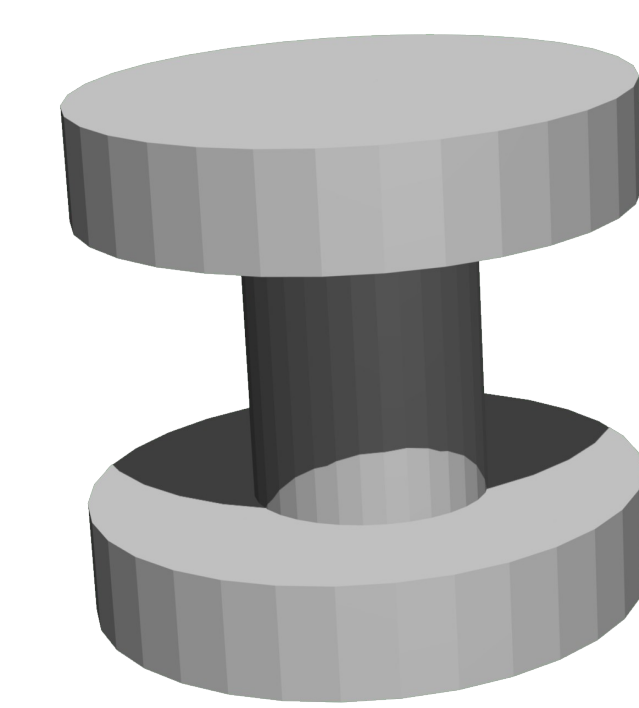


A l'aide de

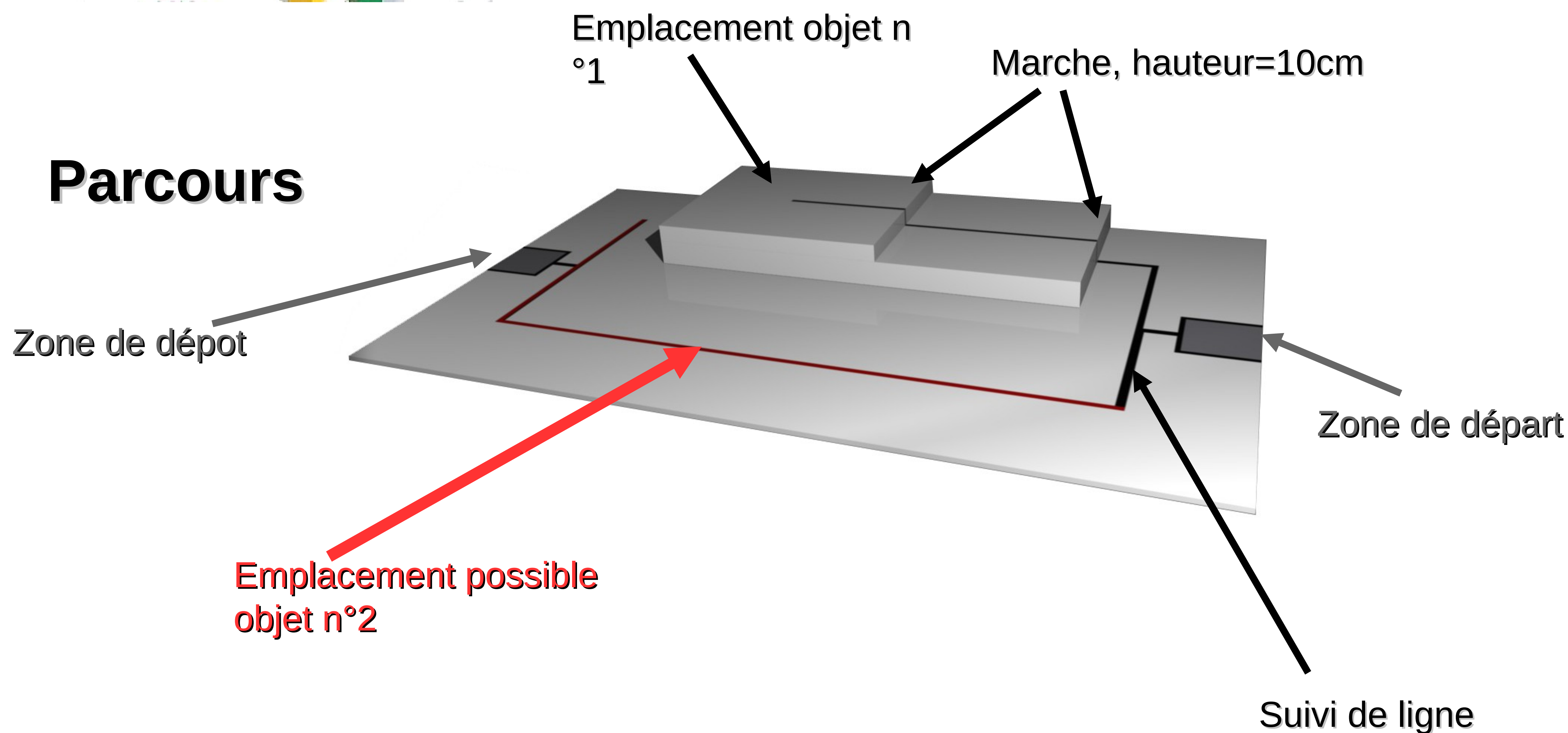


- + Capteurs
- + Moteurs
- + Microcontrôleur

Forme des objets



Parcours



Fonctionnement du robot : Analogie au corps humain

