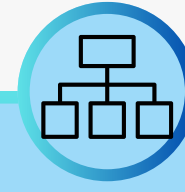


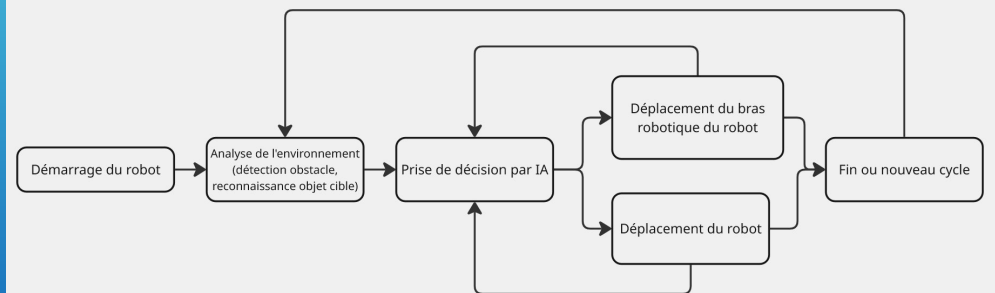


Contexte & Motivation

- Robot mobile équipé d'un bras robotique intelligent.
- Combiner mécanique, électronique, programmation et intelligence artificielle
- Travail d'équipe, gestion de projet et résolution de problèmes techniques réels



Méthodologie



Objectifs techniques

- Se déplacer sur une base roulante motorisée
- Manipuler des objets grâce à un bras robotique articulé
- Utiliser l'intelligence artificielle pour :
 - Reconnaître des objets
 - Prendre des décisions simples
 - Adapter son comportement à l'environnement
 - Réaliser une tâche définie (ex : aller chercher un objet, le saisir et le déplacer)



Résultats attendus

- Un prototype fonctionnel de robot mobile avec bras robotique
- Une coordination efficace entre déplacement et manipulation
- Une IA capable de reconnaître et coordonner des gestes simples
- Une meilleure compréhension :
 - de la robotique mobile
 - de la programmation embarquée
 - des bases de l'intelligence artificielle
- Une démonstration concrète lors de la présentation finale



Equipe et encadrants

Equipe : Victor ALBERIO JOSEPH, Nathanael DEPIERRE, Aymeric MAURY, Elena RECA, Pierre TROJANI, Aurore VASSEUR

Mentor : Lionel PREVOST

