

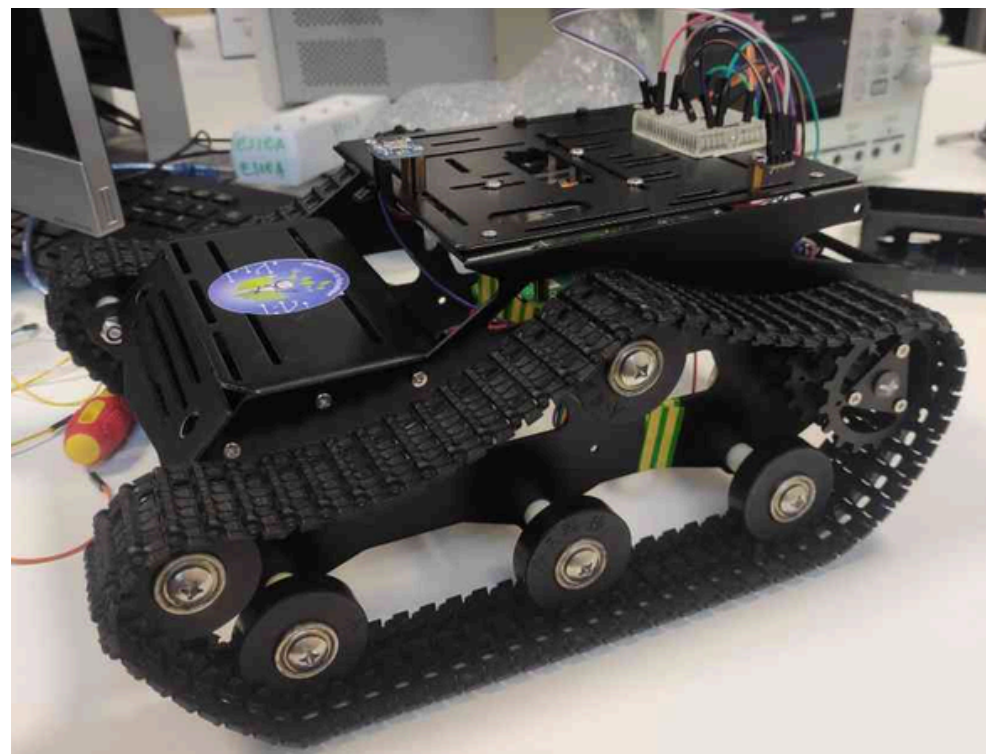
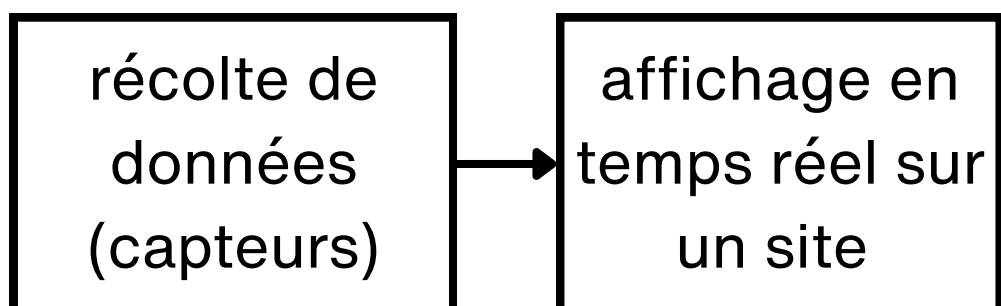
CONTEXTE ET MOTIVATION

Concevoir un robot mobile télécommandé ou autonome pour la collecte de données environnementales en temps réel.

OBJECTIFS TECHNIQUES

- Navigation autonomes ou télécommandé
- Intégration de multiples capteurs
- transmission de données sans fil fiable en temps réel

MÉTHODOLOGIE



RÉSULTATS ATTENDUS

- Contrôle du robot à distance
- traitement des données depuis un site

RÉSULTATS ATTENDUS

ÉQUIPE ET ENCRADRANTS

CLÉMENÇOT Benjamin, MOUSSAOUI Rayane, MAUARY Victor, BELAID Mehdi, FOUCHAL Yousef
Mentor : HEISS Gauthier

