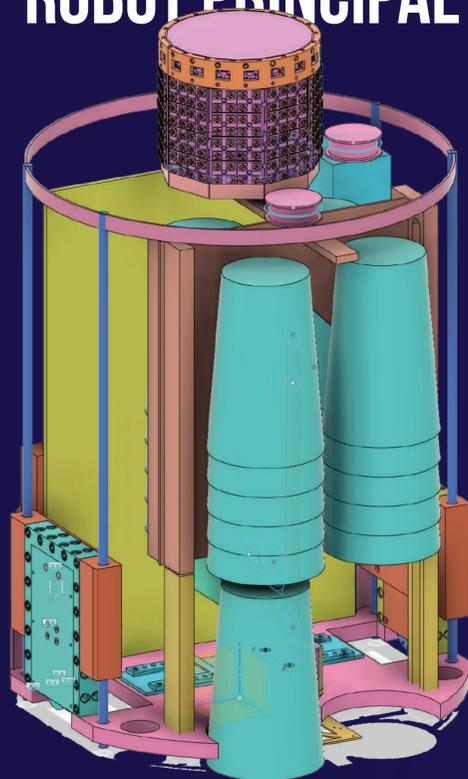


ROBOT PRINCIPAL



www.armadeus.com

- Board OPOS6UL - ARM Cortex-A7 @ 528MHz
- Meme connecteur que Raspberry
- Linux 4.17.4 compilé avec PREEMPT-RT
- Wifi 5Ghz

Balise de détection

- 18 VL53L1X (balise)
- 4 VL53L1X (contact av)
- 4 VL53L1X (contact ar)
- 1 Teensy 4.1
- 18 ledmatrix 4x4
- communication i2c

Asservissement en slalom

- MD22
- Gearmotors 37D68L

En collaboration avec la team EsialRobotik

Mécanique et bras

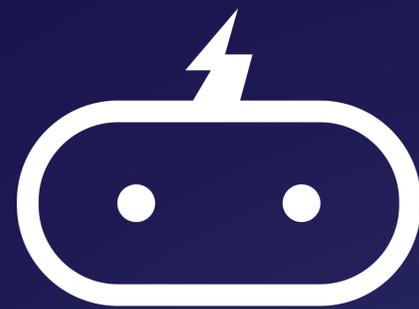
- Servomotors AX-12 / AX-18 (carte PIC fait-maison)
- Système de barillet
- Soufflerie de dépose

Cartes Electroniques via

« RS Design Spark »

Alimentation

- Boosters de voiture 12V (8Ah-12Ah)



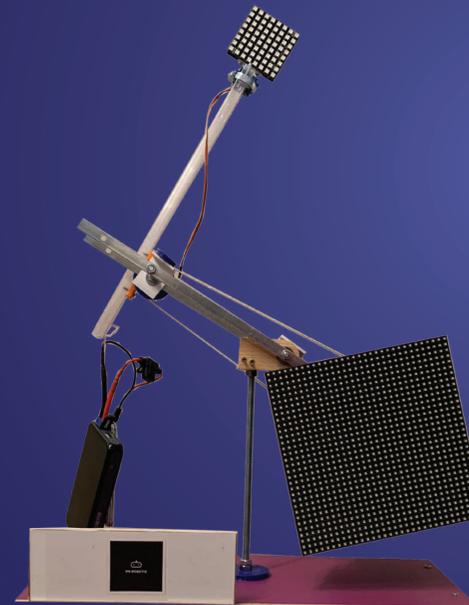
PM-ROBOTIX

www.pm-robotix.eu



Christophe CHAUDELET
Christophe DEBAUCHE
Adélaïde & Marianne DEBAUCHE
Inna KOSINSKA

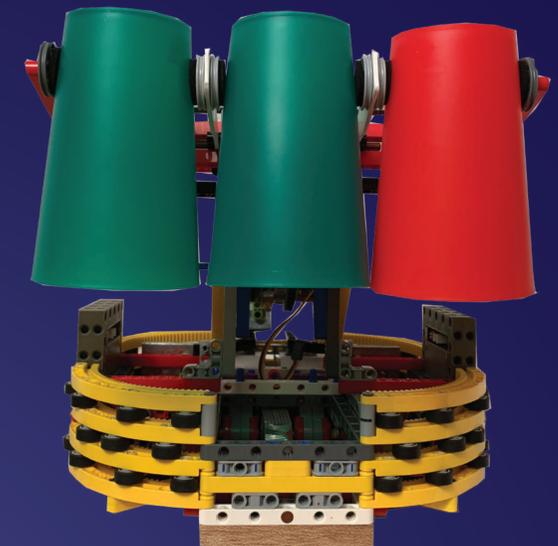
LE PHARE



Un seul programme commun

- en C/C++,
- asservissement en vitesse et position,
- calculs de chemin et de trajectoire via pathfinding simplifié, recalage avec une seule prise de mesure, IA – diagramme d'état + prise de décision,

ROBOT SECONDAIRE



Lego MindStorm EV3

www.ev3dev.org

- Ev3dev est un système basé sur linux pour EV3 LEGO MINDSTORMS
- Une simple carte SD suffit pour l'utiliser
- Communication par Wifi 5GHz / USB
- Asservissement effectue sur la brique EV3

Alimentation (EV3 et Servos)

- Boosters de voiture 12V-8Ah

Balise de détection

- 18 VL53L1X (balise)
- 4 VL53L1X (av)
- 4 VL53L1X (ar)
- 1 Teensy 4.1
- 18 ledmatrix 4x4
- communication i2c

Liste des composants

- (3) EV3 Lego Motors
- (4) EV3 IR Sensors
- (1) Mindsensors.com 8-channel Servo Controller
- (3) Standard Servomotors
- (2) EV3 Sensor Multiplexer
- (2) Port Splitter for NXT Digital Sensors
- (2) encoders magnetiques fait maison via communication i2c



BANQUE
INTERNATIONALE
À LUXEMBOURG

