

CONCEVOIR METTRE AU POINT DES PROGRAMMES C6 C9

Effectuer un programme robot prog global après modélisation du terrain

Objectifs visés : Concevoir mettre au point des programmes C6 C9

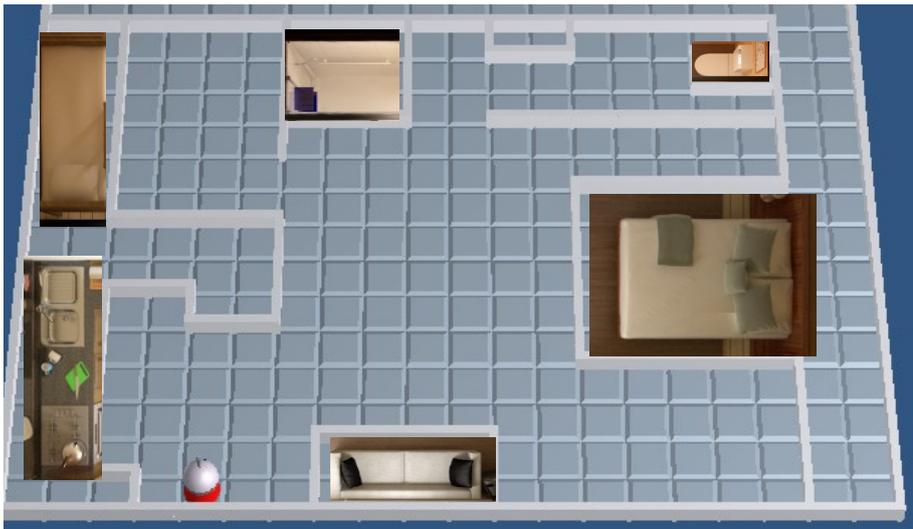
Matériel dont je dispose : L'aspirateur Auto Cleaner Intelligent Floor Vac.

Le logiciel Robot prog

Ce que je dois rendre : Un programme permettant à l'aspirateur de nettoyer la cabane hôtel proposée après modélisation du terrain

Problématique:

Effectuer la programmation d'un aspirateur autonome pour nettoyer la cabane hôtel.

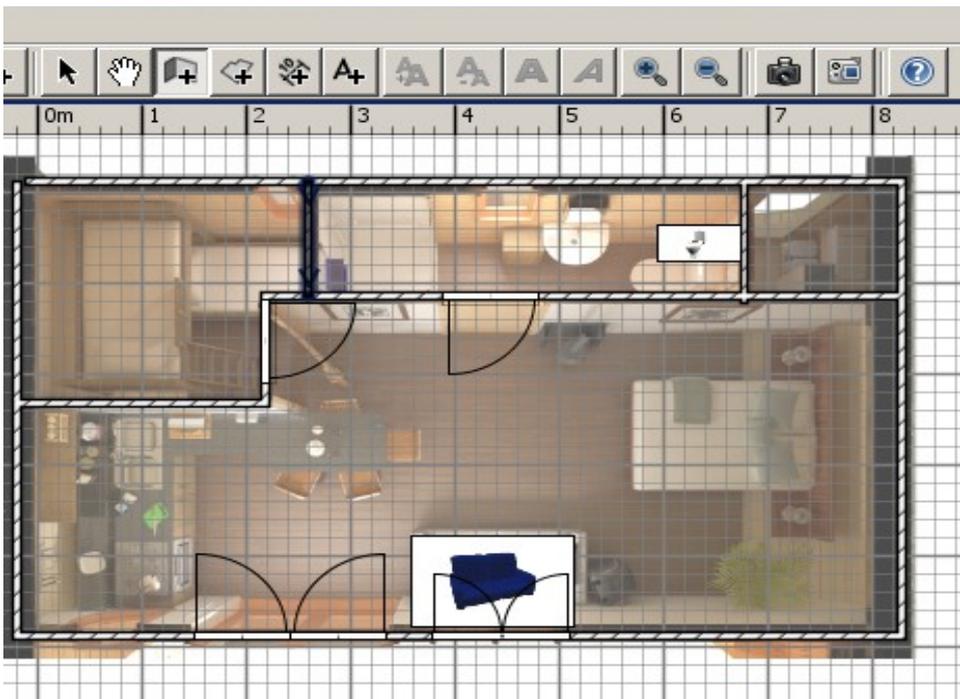


CONCEVOIR METTRE AU POINT DES PROGRAMMES C6 C9

Effectuer un programme robot prog global après modélisation du terrain

I) MODELISATION DE LA CABANE-HÔTEL sur SWEET HOME 3D

En utilisant sweet home 3D effectuer le plan de la cabane-hôtel.



II) MODELISATION DE LA CABANE-HÔTEL sur Robot Prog

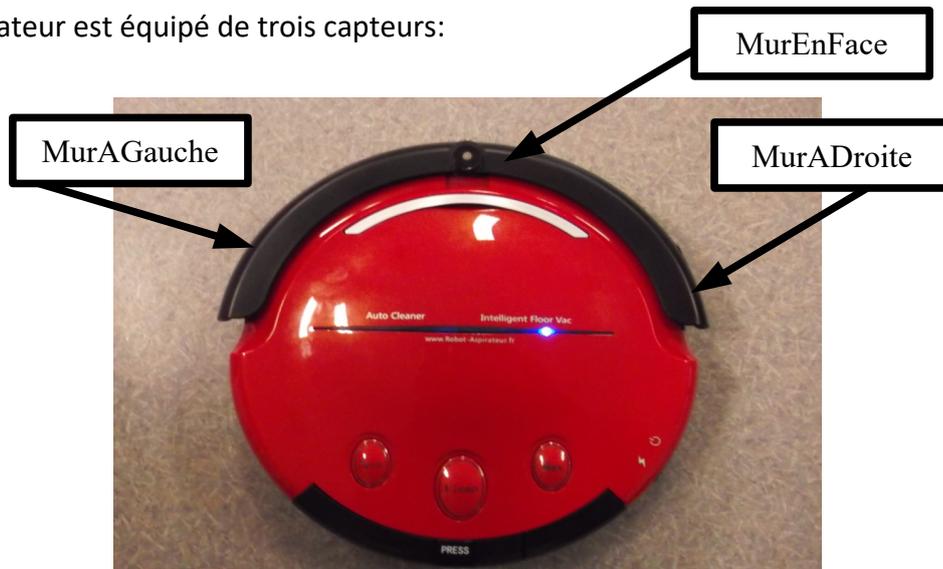


CONCEVOIR METTRE AU POINT DES PROGRAMMES C6 C9

Effectuer un programme robot prog global après modélisation du terrain

III) DESCRIPTION DE L'ASPIRATEUR AUTONOME

L'aspirateur est équipé de trois capteurs:



IV) REDIGER LE PROGRAMME PERMETTANT DE NETTOYER LA PIECE PRINCIPALE DE LA CABANE-HÔTEL

