



La PERRIN'S TEAM



Vous présente son robot nommé *Jack*

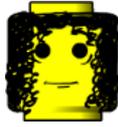
L'EQUIPE



Cyril
Programmeur



Luke
Mécanicien



Allan
Caméraman

LE ROBOT

Comme chaque année, nous avons construit un robot entièrement en **LEGO**. Celui-ci dispose de 2 NXT, 3 moteurs LEGO, et 5 capteurs LEGO.

GESTION DES ELEMENTS

Le robot pousse les éléments de jeu grâce à son parallélogramme déformable qui empêche n'importe quel élément de jeu de passer sous le robot (comme les pièces).

DETECTION DE L'ADVERSAIRE

- **Par contact** : pare-choc avant/arrière
- **Par blocage** : les blocs qui mesurent la distance parcourue permettent de voir un blocage du robot si celui-ci ne parcourt pas une distance minimum donnée pendant un certain temps.

REPERAGE SUR LA TABLE



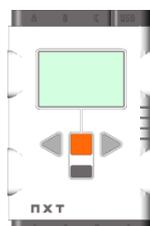
Le robot possède uniquement deux roues ce qui lui permet d'avoir des déplacements faciles à contrôler.

De plus, le robot possède deux roues folles sur **odomètre** (image ci-dessus) qui **mesurent la distance parcourue** par les deux roues motrices. Grâce à un petit programme, **le robot sait se repérer** sur l'aire de jeu.



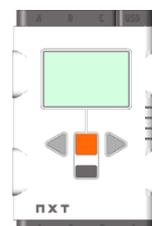
LA PROGRAMMATION

Le robot est programmé en langage **JAVA**. Les deux cerveaux du robot communiquent via **Bluetooth** afin de coordonner leurs actions.



Master/Chef

Bluetooth



Slave/Exécutant

