

Titre :

Construction par un drone d'un modèle 3D d'un espace intérieur

Encadrants :

Serge Chaumette, Pascal Desbarats

Contact : pascal.desbarats@labri.fr

Sujet :

Il s'agit de construire un modèle 3D d'un espace intérieur (une pièce, un couloir, une grotte, etc.) à l'aide d'un véhicule autonome embarquant un capteur de mesure fixé sur un servomoteur le faisant tourner (cf les louveteaux dans le film Prometheus). Le véhicule visé est un drone mais cette dernière étape ne sera mise en œuvre que si les délais le permettent et c'est un robot terrestre qui sera utilisé pour débiter.

Matériel utilisé et mis à disposition :

Un drone de type Parot, un robot terrestre à base d'Arduino,
un capteur de mesure Sharp GP2Y0A710K, une carte Arduino Uno,
un Servomoteur.

Affectation :

Ce projet ne sera attribué que si un groupe de ISV et un groupe de RSM le choisissent. Merci à tout groupe souhaitant se le voir attribué de prévoir un autre sujet au cas où cela ne soit pas le cas.