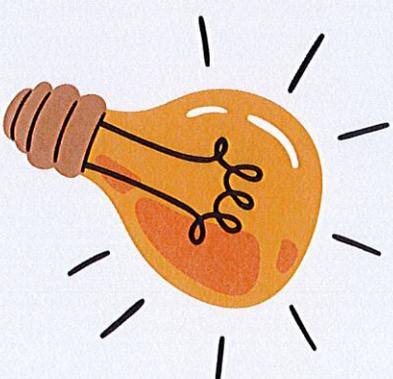
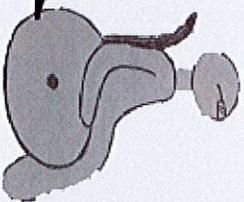


# RIBBAICAP



AGG





# Les Intervenants :



LENEVEU Tristan, LAMBERT Romain, SALLIOT Aurélie, LELODEY Enzo, CHAIGNE Sébastien, ORTICAT Samson  
GRAFFET Chanelle, VINGTROIS Maelle, ALLAIRE Leïa



## CE QUI A ETE FAIT :

-choix du projet : nous avons choisi de travailler sur le handicap avec la robotique

-trouver une problématique : nous avons trouvé deux questions:

« comment faciliter les courses d'une personne en fauteuil roulant ou de petite taille ? »

« comment faciliter la vie quotidienne des personnes daltoniennes ? »

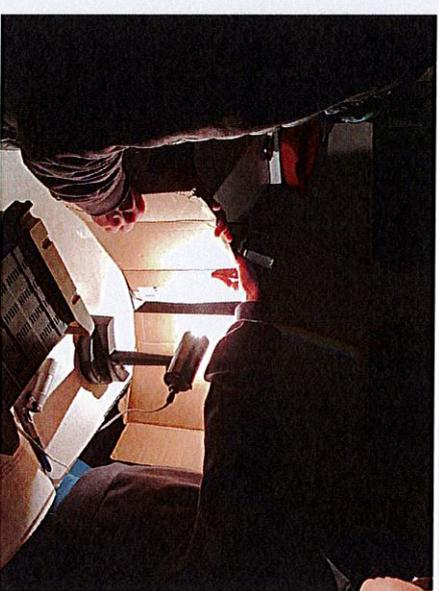


Pour avancer sur le thème des personnes daltoniennes nous avons fait une expérience pour comprendre comment nous percevons les couleurs

changer la  
couleur d'un  
objet avec la  
lumière de  
différentes  
couleurs



décomposer la lumière blanche  
en lumière de différentes  
couleurs



Ce thème a été stoppé car la réalisation des lunettes était complexe et nous n'avions pas le matériel nécessaire.



# Introduction :

Notre projet porte sur la création d'un prototype d'un bras robotisé pour aider des personnes en situation de handicap.

Nous avons choisi de faire ce projet pour aider les personnes en situation de handicap et pouvoir les rendre autonome lors de leur course.



## Problématique :

Comment faciliter le quotidien d'une personne en situation de handicap ou de petite taille ?





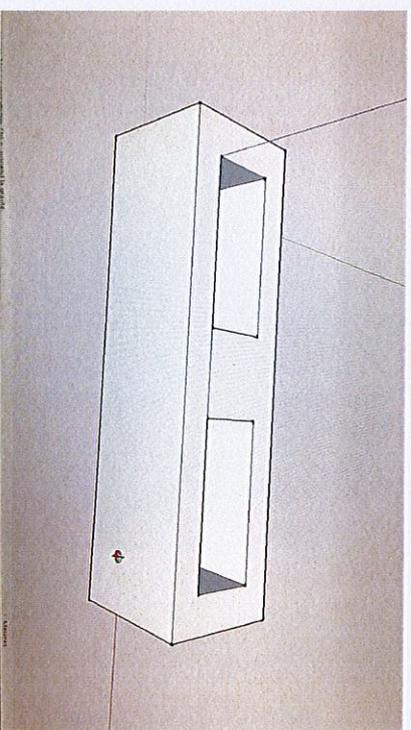
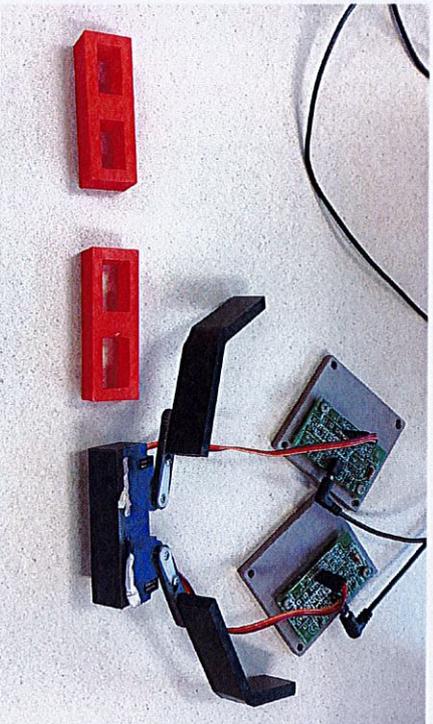
## Visite de l'entreprise ACG

Ils nous ont donné un conseil pour la conception de notre maquette :  
choisir des objets à prendre qui fixeront la dimension du bras articulé

Nous avons visité l'entreprise et ils nous ont montré les différents métiers  
dans leur entreprise et leurs projets



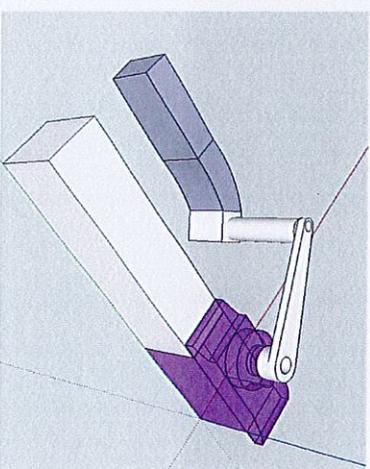
Au cours des semaines nous avons rencontré quelques difficultés comme la taille du prototype.



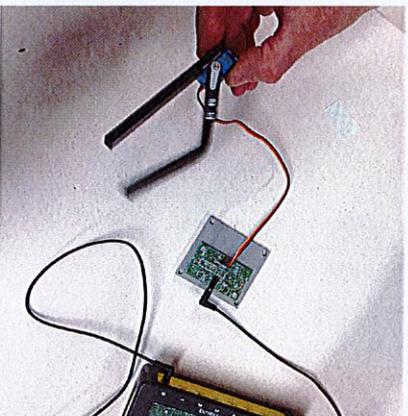


Mais aussi sa forme.

Premier  
croquis sur  
tableau du  
bras



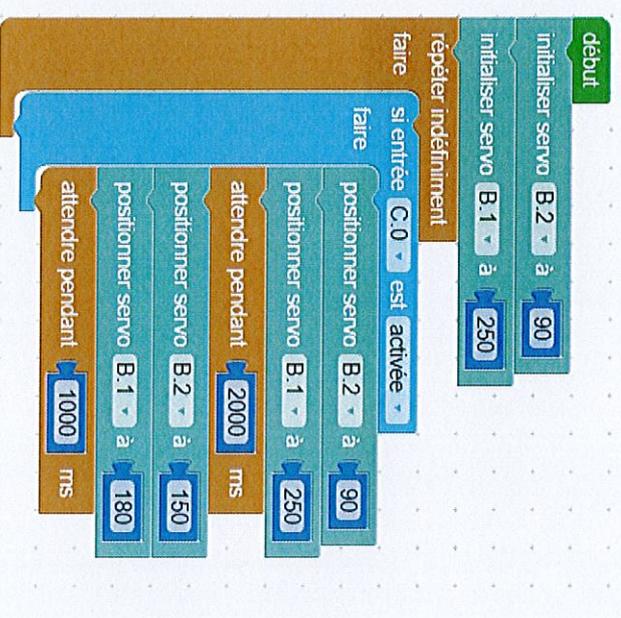
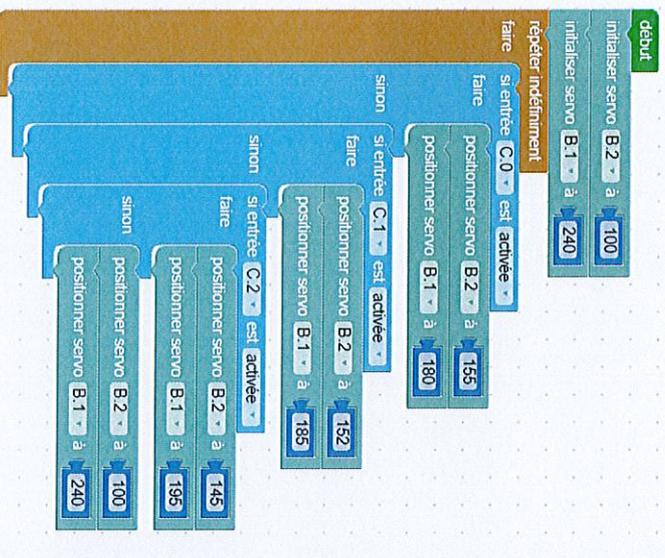
Modélisation  
du croquis  
précédent  
sur skechup



Réalisation du prototype

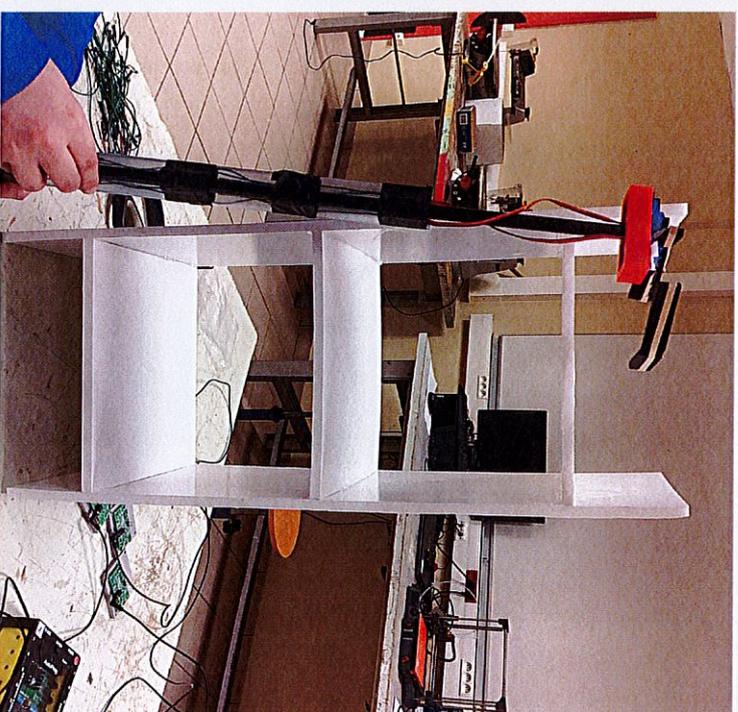
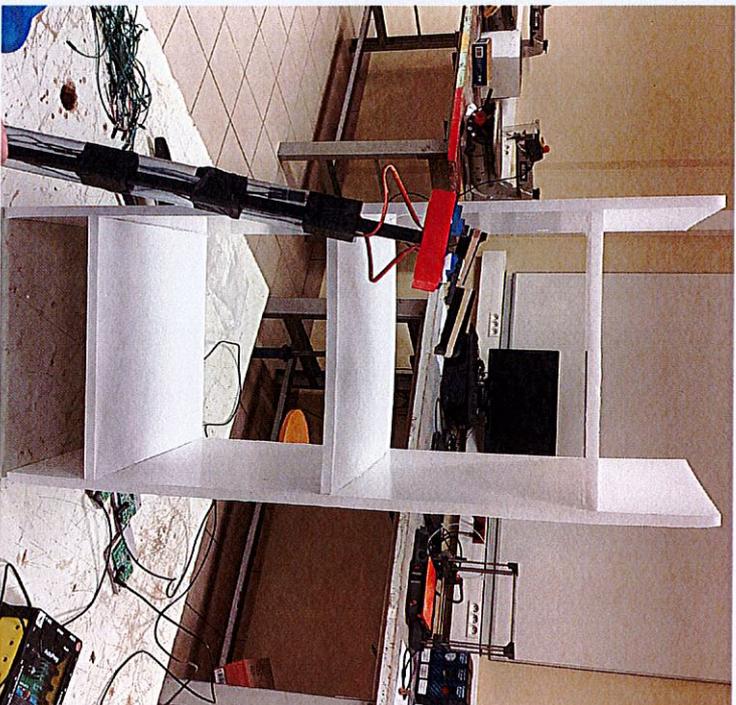


# Début de la programmation pour notre prototype :





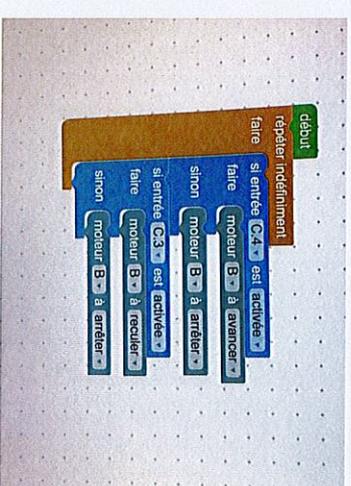
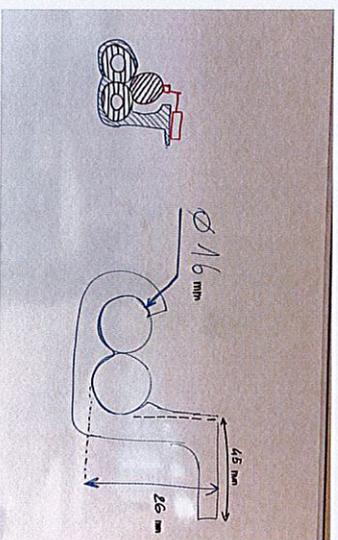
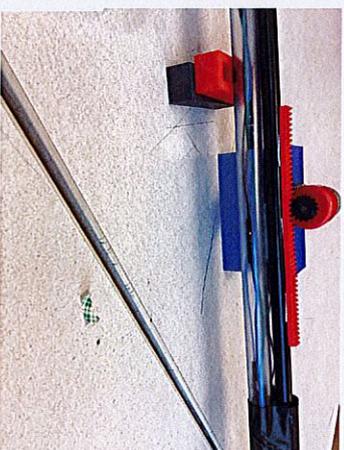
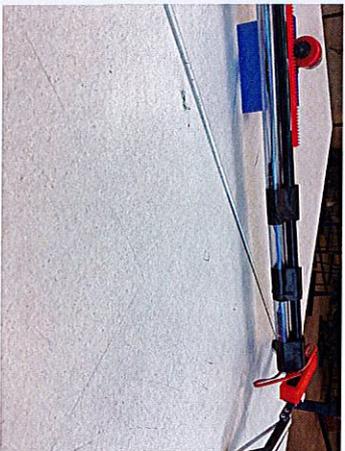
Où en sommes-nous aujourd'hui :



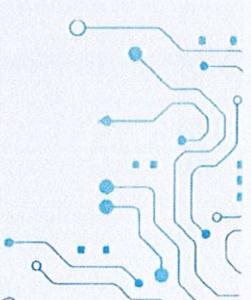
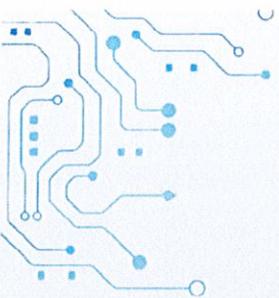
AVANCER DU BRAS TÉLESCOPIQUE



# Ce qu'il reste à faire



automatisation du bras





## Conclusion :

Nous avons réussi à créer la partie supérieure du bras.

Maintenant nous sommes en train de concevoir un prototype pour lever ou descendre le manche automatiquement .

Ce prototype pourra être en libre service dans les magasins ou à la possession de chacun.

le 14/03/2025,

Le Responsable Femi SANS

