

Nom et Prénom : CHAATOUF ABDESSAMAD

Filière : TSI

### Déroulé Opérationnel du TIPE

E/S 1	[16 decembre2023] : Discussion avec mon professeur sur les solutions existantes et les objectifs sur notre système et les améliorations à faire.
E/S 2	[24 janvier 2024] : Étude effectuée afin de Conserver le module interne du robot, les calculs me demandent un peu de temps surtout pour savoir les valeurs exactes des composants en consultant la société ORBOTIX,
E/S 3	[28 janvier 2024] : L'étude dynamique sur tout le robot sphérique pour répondre à l'exigence de l'angle maximal que le robot pourrait atteindre.
E/S 4	[5 février 2024] : Le choix d'un moteur pour le robot pose des difficultés en raison de la nécessité de combiner légèreté et grande capacité. Cependant, le moteur approprié a été bien dimensionné.
E/S 5	[11 mars 2024] : Illustrations des capteurs importants de notre robot et de leur emplacement.
E/S 6	[29 mars 2024] : Réalisation une série d'expériences sur les capteurs examinés afin d'analyser leurs performances et d'améliorer leurs fonctionnalités.

Nom du professeur encadrant

Signature

Date, signature et cachet du Directeur des Études

ESSADKI  
Nostafa

03 Juin 2024



Directeur des Etudes

MOUHSINE MOURAD