

HEXAPODE Pilotage & Trajectoires Temps Réel

Créatif &
Innovant !

Équipe : DECHOUX Bertrand – KODDE Edward
PAVERO Vincent

Sujet proposé par :

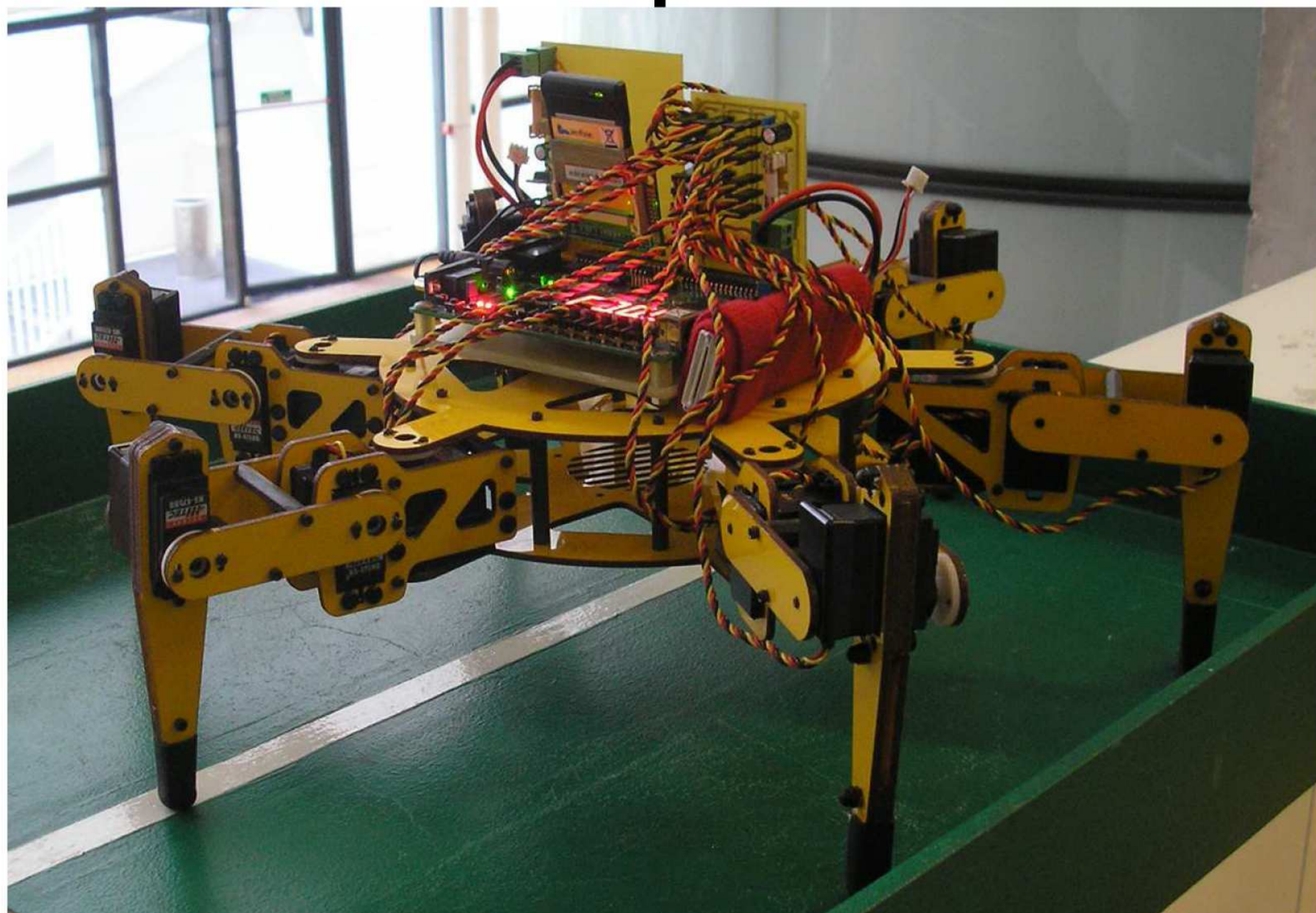
ESIEESPACE

**Pour la première fois à l'ESIEE
un Système Complet :**

6 pattes à 3 degrés de liberté
Un total de 18 servomoteurs

**Génération des trajectoires en
temps réel.**

Implémentation matérielle de
fonctions trigonométriques.



Contrôlé par liaison WIFI
Puissance électrique 35W
Gestion simultanée des 18
servomoteurs par PWM

Soft-Core Picoblaze embarqué
L'hexapode avance, recule, tourne
et peut combiner ces actions !
(arc de cercle, diagonale...)

Laboratoire INFORMATIQUE – A2SI