

Mécanique / Mécatronique

Sujet 1 : Optimisation du robot Minilab

Sujet 3 : Etude et conception d'un robot serpent (snake robot)

Sujet 4 : station de recharge par induction pour le PG

Electronique

Sujet 2 : Etude CMS de la Partie électrique du robot de sécurité Pearlguard

Informatique

Sujet 1 : Test des méthodes de navigation sur le robot Minilab

Sujet 2 : Implémentation d'un module de streaming crypté

Sujet 3 : Etude d'une architecture de connexion en se basant sur un module 4G

Sujet 4 : navigation d'un robot rondier en interaction avec google maps