

# Ordonne et j'accomplis enfin... aux incertitudes près.

## Résumé

La balistique est une des notions importantes de physique abordée dans le programme de TS et les équations horaires sont parfois indigestes pour certains élèves. Rendre concrètes et attrayantes ses équations a été le premier objectif du robot que nous avons développés. Effectivement, il est capable d'envoyer une bille à une distance choisie par l'utilisateur de manière totalement autonome en déterminant le bon couple vitesse initiale/angle du canon avec l'horizontale. Après la satisfaction qualitative vint la déception quantitative et une étude précise des incertitudes nous a permis de grandes améliorations. Le projet "ordonne et j'accomplis" est un projet de robotique qui est parti d'une problématique simple et qui est maintenant, après de nombreux mois de travail et de prises de têtes dans la joie et la bonne humeur, un projet complexe qui a le potentiel de s'étendre encore vers des applications diverses.

**Présenté par :**

*Alexandre Leclerc*

*Rocio Del Pilar Garcia*

*Loup Germon*