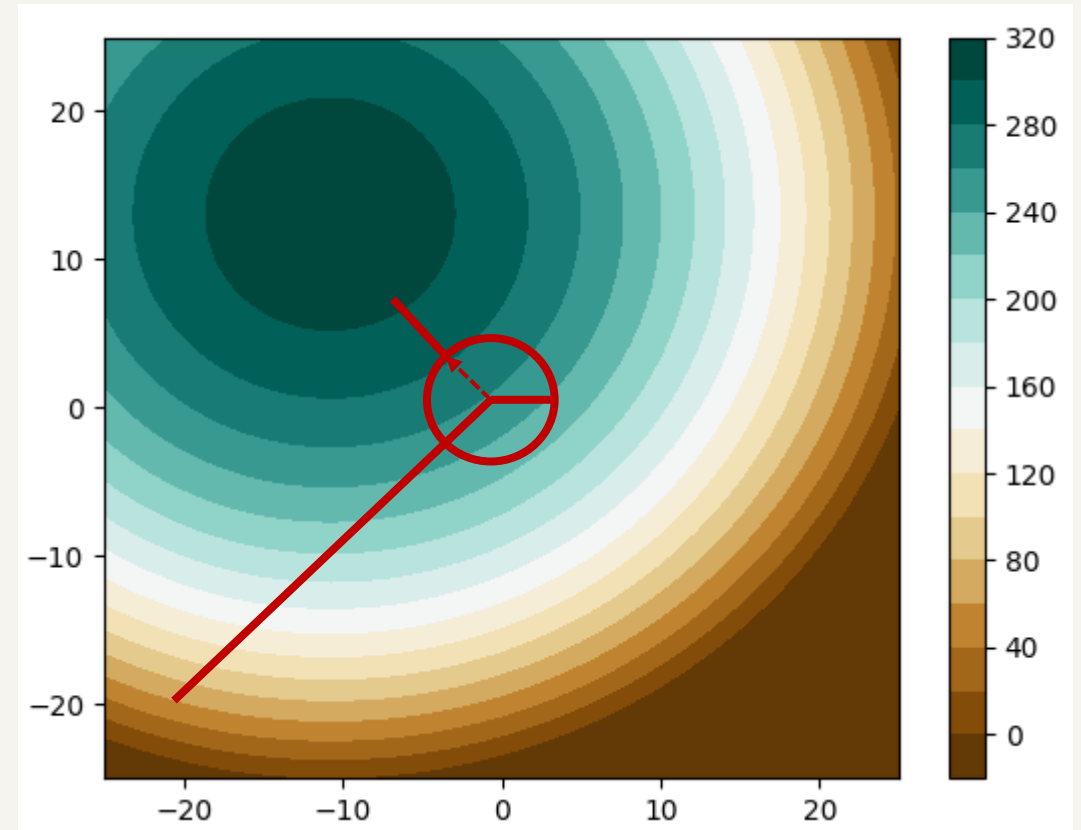


Robotique

Rendu intermédiaire

Mission 1 : Localiser la source

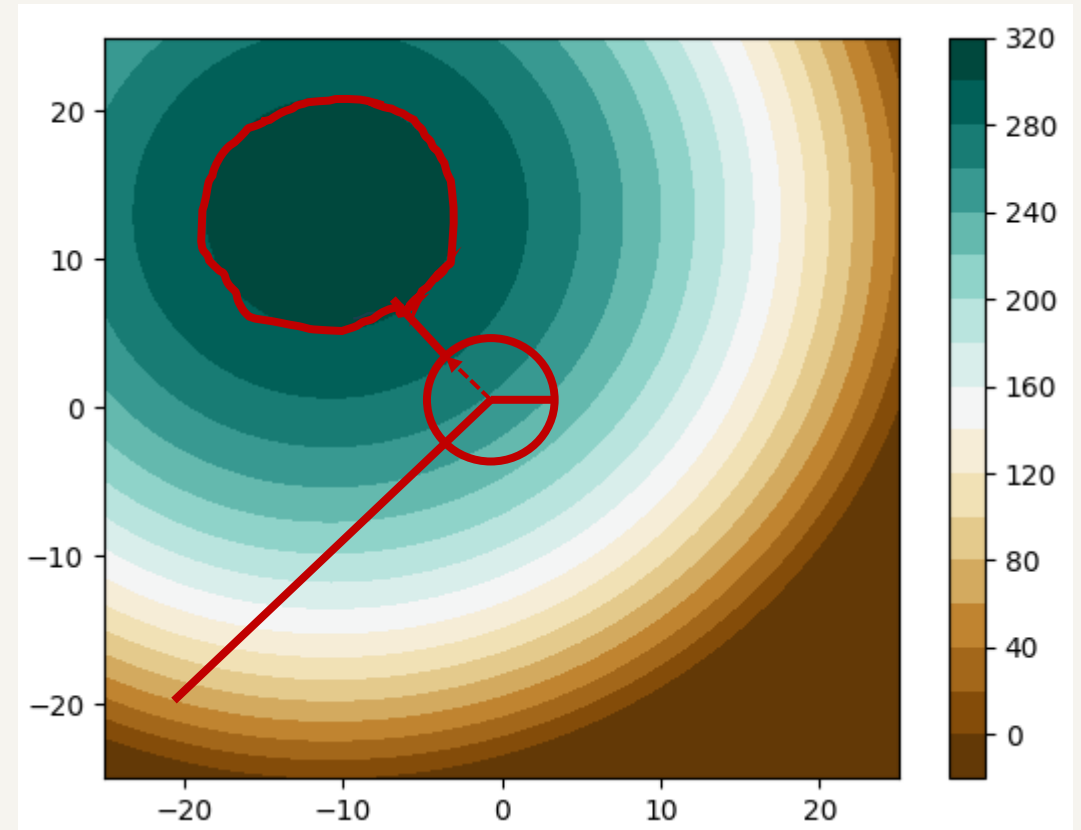
- Idée proposée : se rendre au centre de la zone, effectuer un cercle en prenant des mesures, puis partir tout droit en partant de la mesure avec le plus haut potentiel, en suivant le vecteur venant du centre.
- Pratique : peu coûteux en temps et en calcul
- Inconvénient : ne fonctionne que pour une source unique



Mission 2 : Déterminer la forme du nuage polluant

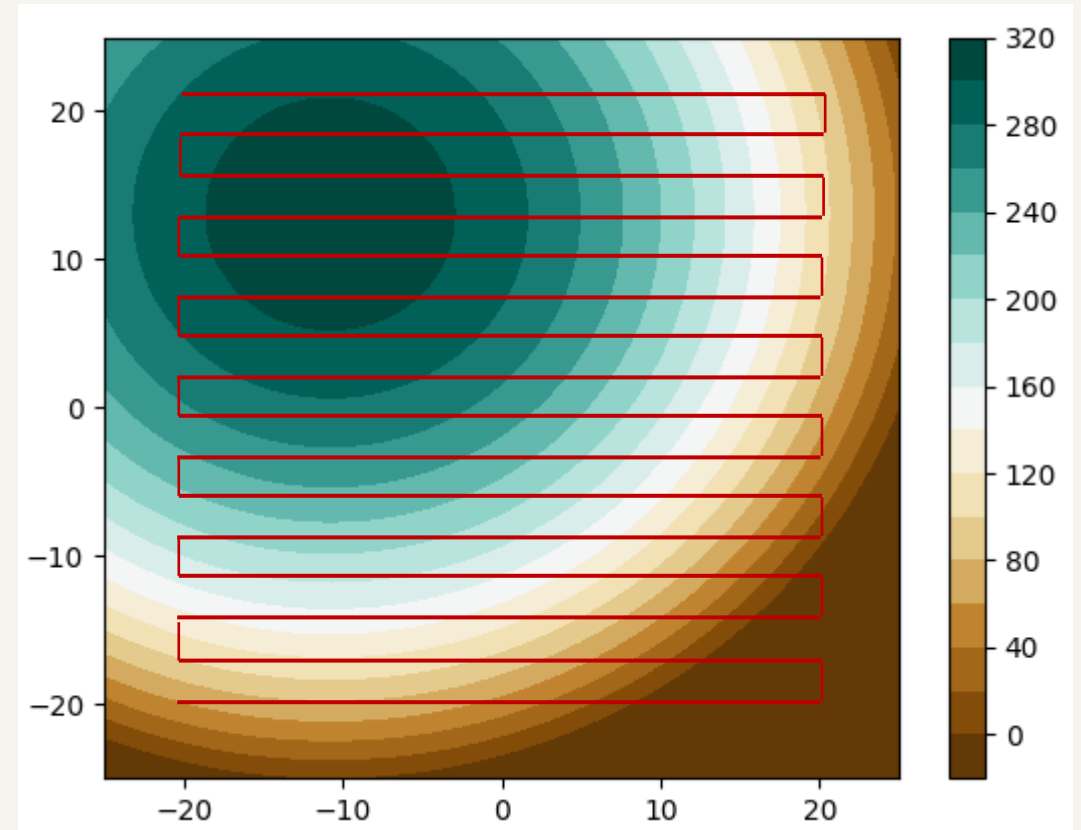
- Idée proposée : une fois dans la zone la plus polluée, continuer d'avancer en ajustant la vitesse angulaire.

Logique pour suivre la limite : si le potentiel baisse -> augmenter la vitesse angulaire jusqu'à retrouver le potentiel max



Mission 1 alternative

- Idée proposée : peigner toute la zone en prenant des mesures du potentiel à intervalle régulier pour se faire une carte du gradient global.
- Avantage : permet de repérer plusieurs sources sans engendrer de coûts supplémentaires.
- Inconvénient : très coûteux et prend beaucoup de temps



Mission 2 alternative

- Logique : récupérer toutes les mesures au potentiel le plus haut pour se faire une idée de la forme des nuages

