

Soutenance Itération 2

FONTANEZ Antoine - FROGER Corentin - PIERROT Nathan

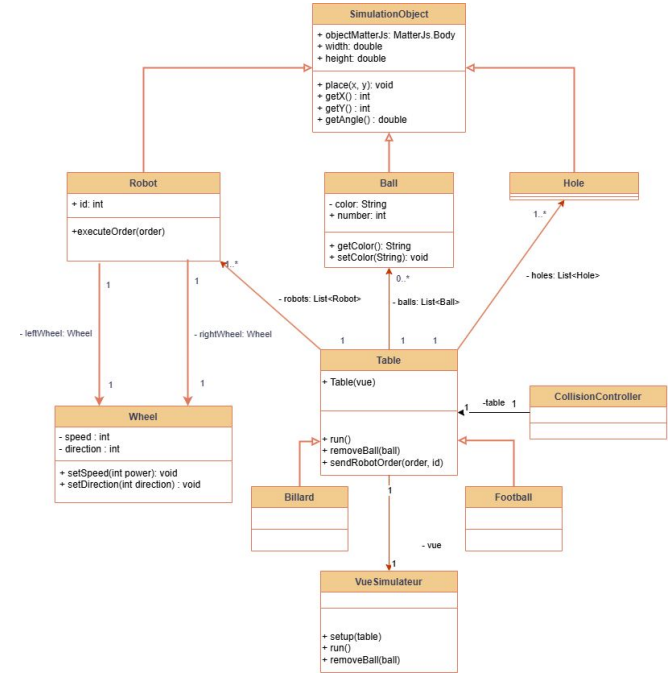
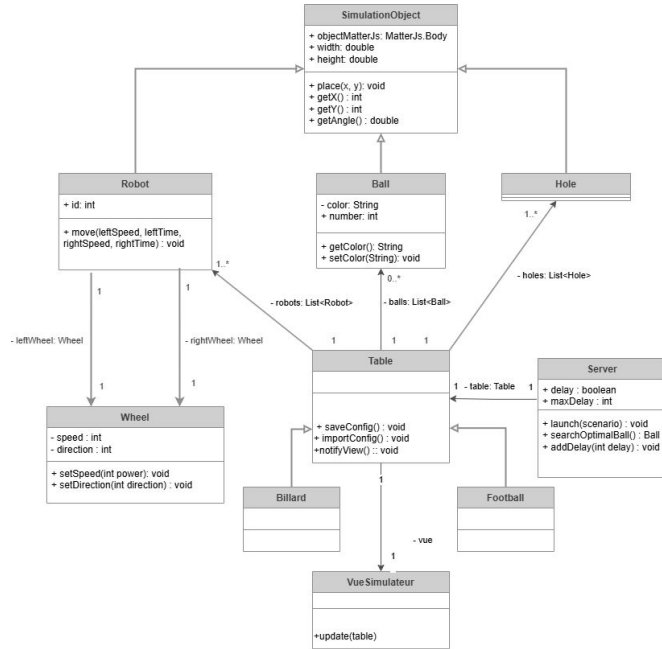
19/12/2024

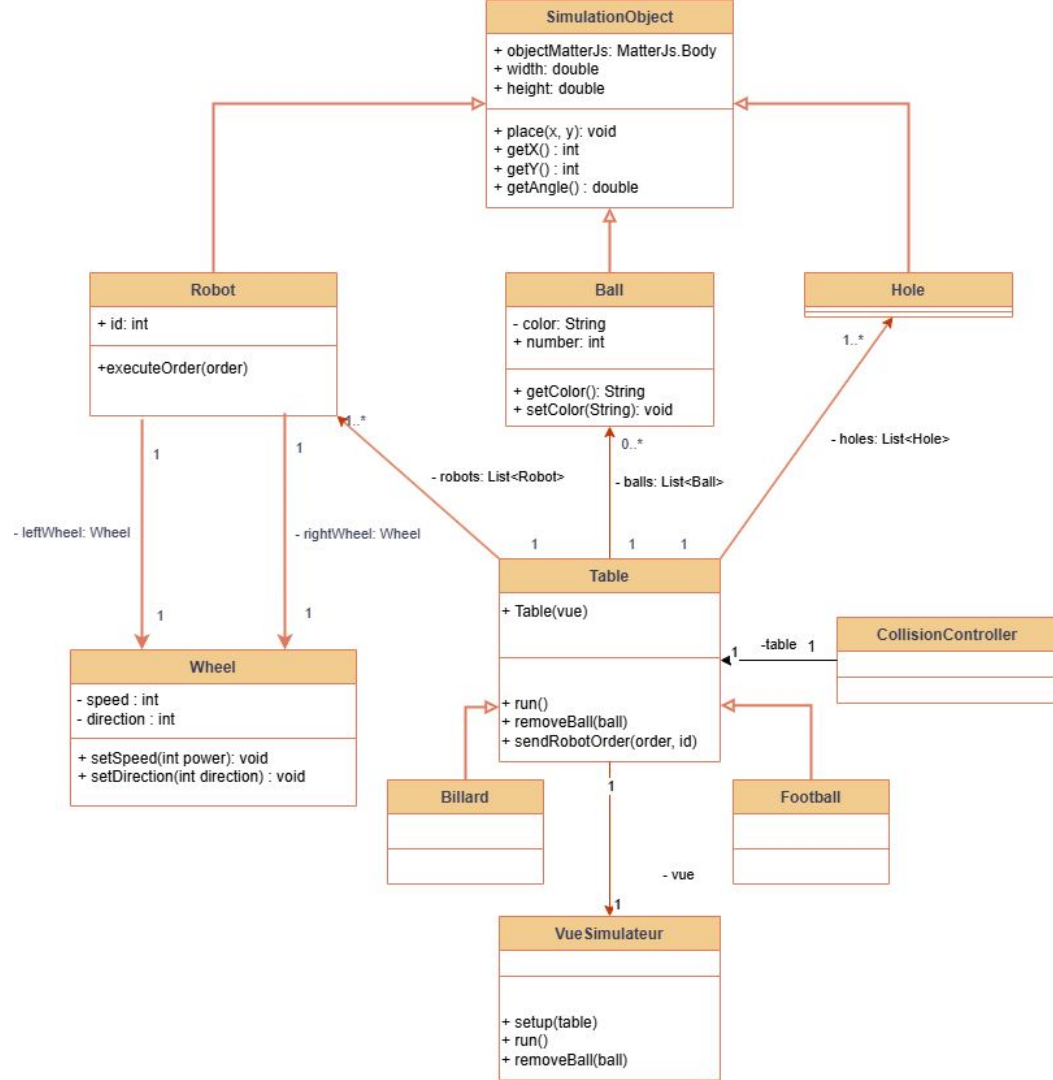
Objectifs de l'itération

- Terminer le site
- Rendre le simulateur plus réaliste
- Contrôler manuellement le robot dans le simulateur
- Continuer la détection des éléments de la vidéo (ArUcos, table) et affichage sur le canvas
- Améliorer la structure de l'application : refactoriser le code pour permettre des extensions plus faciles

Eléments de l'étude préalable en lien avec l'itération

Diagramme de classe

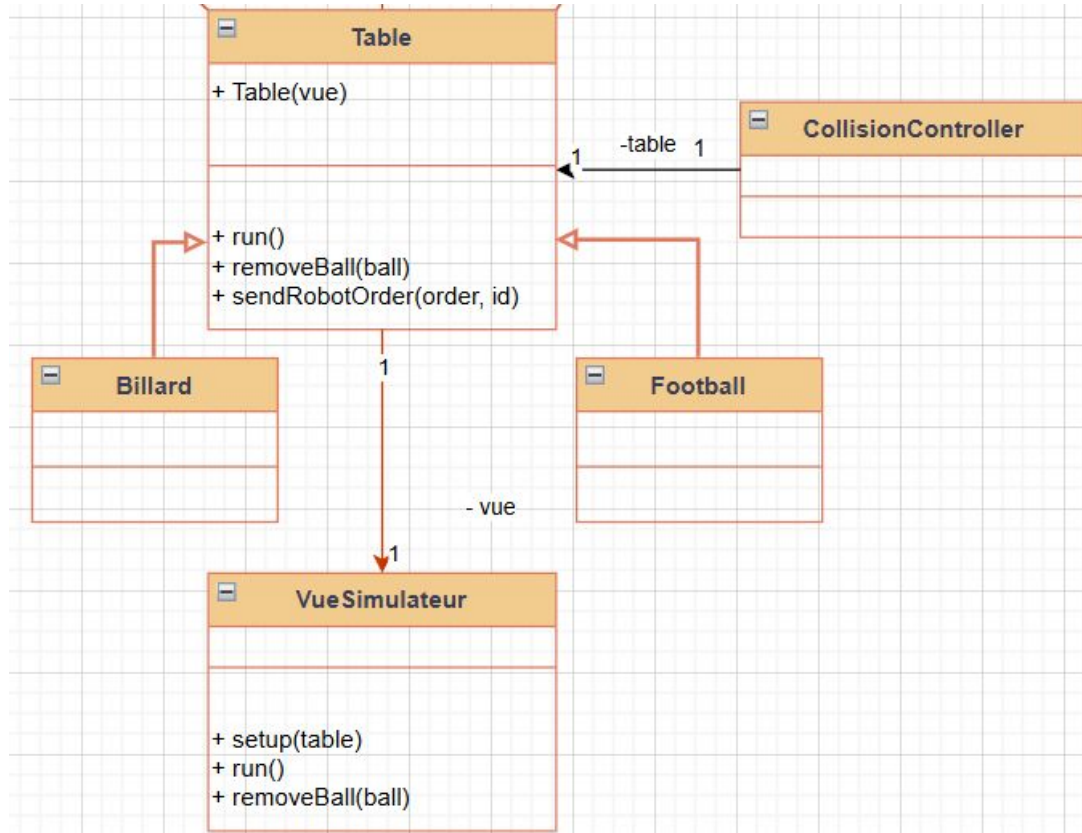




MVC

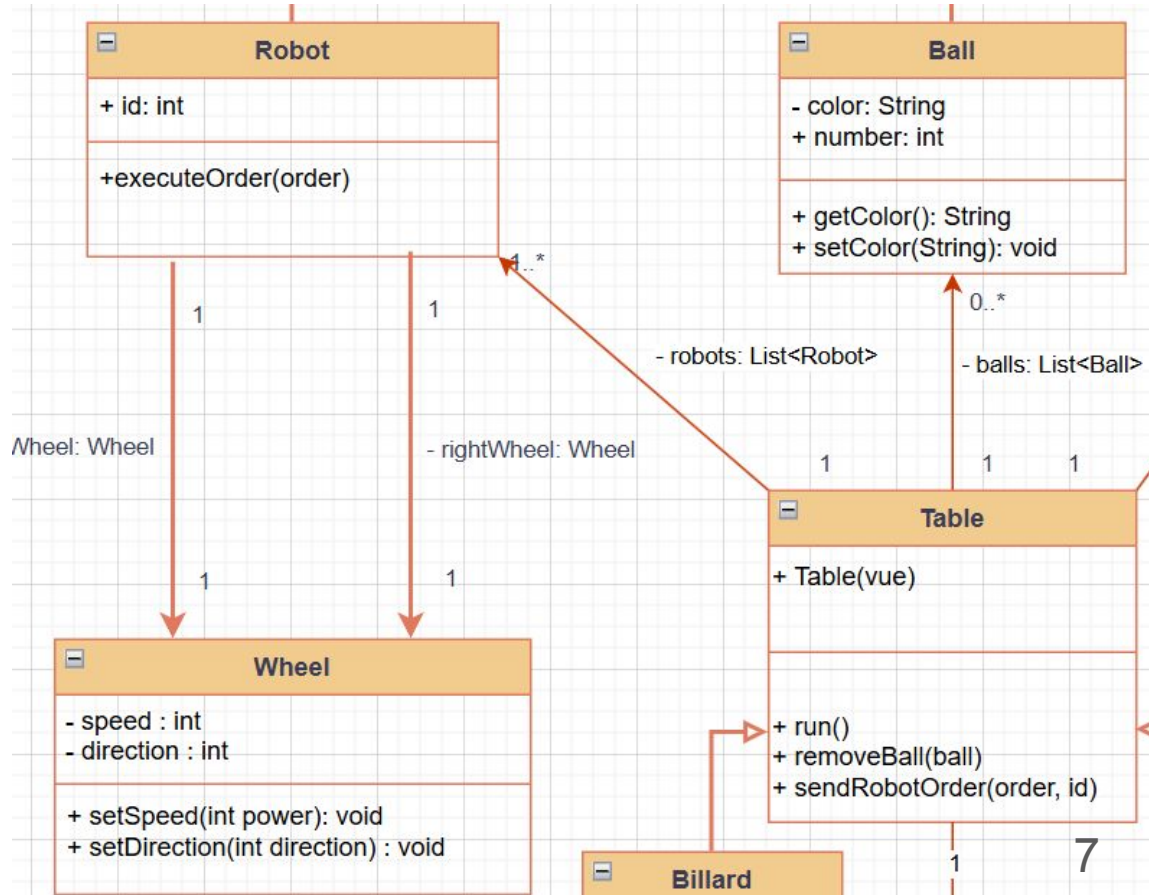
Étapes d'initialisation :

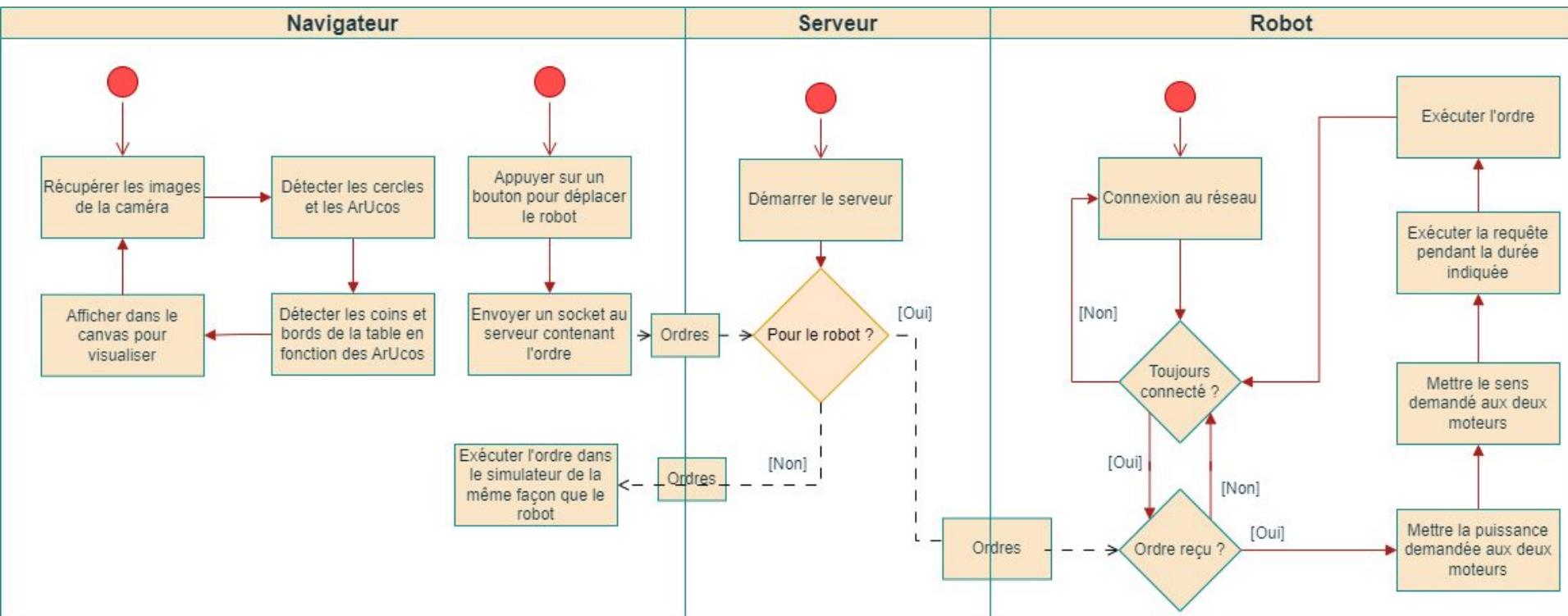
- 1) Création de l'objet vue
- 2) Création de l'objet table
- 3) Création de l'objet de collision controller
- 4) Lancement de la méthode run de la table

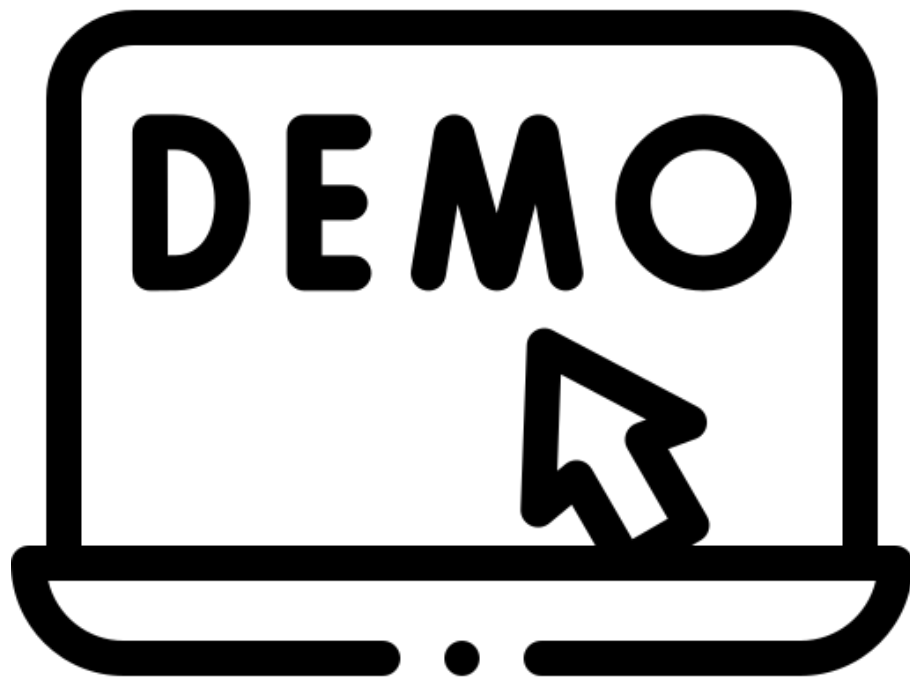


Contrôle manuel du robot

- 1) Table transmet l'ordre au robot
- 2) Le robot analyse l'ordre et transmet les vitesses à ses deux roues
- 3) Les roues prennent la vitesse et la direction demandées







Planning et objectifs de l'itération suivante

Envoyer des ordres différents à différents robots



Être capable de déplacer le robot à un endroit de la table de billard



Programmer un scénario dans le simulateur



Différencier les boules de billard des trous de la table



Utiliser la détection de cercles et d'AruCo dans le simulateur

Adaptation de la requête à la différence de temps entre l'envoi et la réception des messages



Exécuter un ordre pendant un certain temps ou jusqu'à la réception d'un nouvel ordre

