***Corentin Froger***

***Antoine Fontanez***

***Pierrot Nathan***

# **Bilan Itération 1**

## Fonctionnalités testées et validées :

* Détection des cercles avec la librairie OpenCV provenant d'un flux vidéo
* Simulateur avec des physiques réalistes et une configuration de billard
* Contrôler la vitesse et le sens des 2 moteurs du robot depuis le navigateur
* Choisir la durée d'un ordre envoyé au robot

## Fonctionnalités en cours mais non validées :

* Détection d'ArUco partielle

Bugs connus :

* Dans le simulateur, la première boule du tableau ne disparait pas dans un trou
* Le simulateur lag lorsque OpenCV est actif
* Les trous et les boules du billard sont confondues avec OpenCV

Les choix faits sont bien conformes à l'étude préalable, hormis le fait que le diagramme de classe du simulateur a été révisé pour fonctionner à l’aide d’un patron MVC. Il a également été décidé que les roues du robot tournent toutes les deux durant la même durée.