***Antoine FONTANEZ***

***Corentin FROGER***

***Nathan PIERROT***

# **Bilan Itération 6**

## Fonctionnalités testées et validées :

* Les robots reçoivent maintenant des ordres en fonction de leur propre position et sont capables de se déplacer indépendamment
* Le code des robots a été modifié, ils envoient maintenant leur id d'ArUco
* Le code du serveur et de tout le projet a été mis à jour pour associer correctement l'id d'un robot avec son adresse ip. Ip utilisé pour identifier les robots depuis l’interface
* Les robots sont maintenant capables de s'arrêter avant de tomber dans les trous
* Création d'un nouveau scénario, un scénario collaboratif avec plusieurs robots
* Asservissement global, changement du code de l’Arduino
* Prototype d’anti collision entre les robots

## Fonctionnalités en cours mais non validées :

* Le scénario collaboratif n’est pas tout à fait au point

Bugs connus :

* Dû au changement de l’identification des robots, la liste des robots disponibles ne réagit pas correctement lors de la déconnexion d’un robot
* Affichage de l’image prétraité