Suiveur de Lignes : Mindstorm EV3

Par Amadou SY

PLAN

INTRODUCTION

FONCTIONNALITÉS

CONCEPTION

ARCHITECTURE

PROGRAMME

CONCLUSION



Introduction

NOMBREUSES PROBLEMATIQUES

AUTOMATISATION

TRANSPORTS

SÉCURITÉ

CONFORT



Fonctionnalités

SUIVEUR DE LIGNES

- DROITES
- COURBÉES

DÉTECTION DE LIGNE (ET DONC DE FOND) AVANT SUIVI

RÉCUPÉRATION DE LIGNE



CONCEPTION

- > Montage Robot
- > Choix Framework -> LEJOS (java)
- > Division du projet
 - > Reconnaissance couleur
 - > Suiveur de ligne



CONCEPTION

> Reconnaissance couleur

Detection

Stockage

> Suiveur de ligne

Naif

Ameliorations

Compétences



ARCHITECTURE

> LEJOS EV3

> MAIN/CALIBRATION

Etalonnage

>MAIN/LINEFOLLOWER

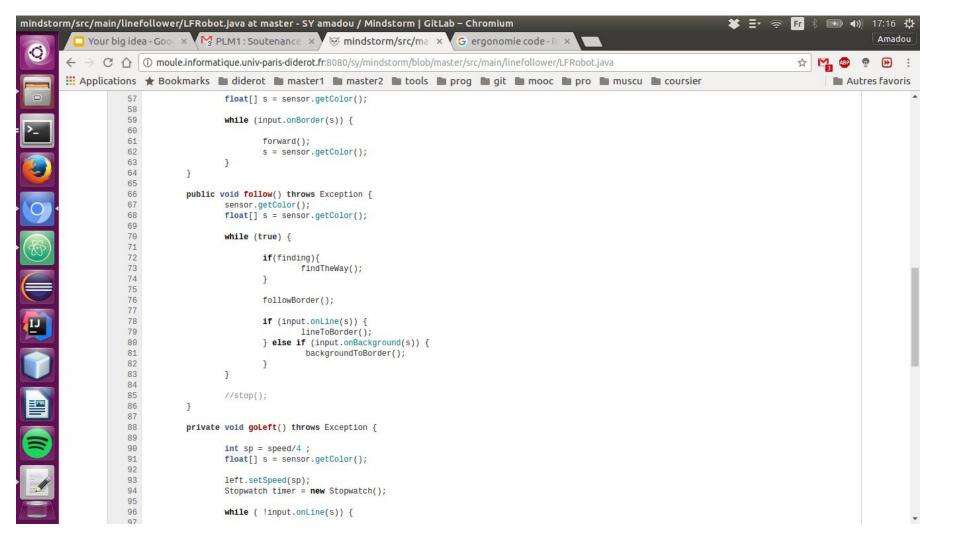
Les bibliothèques

>MAIN



PROGRAMME







CONCLUSION

→ LES ACQUIS

INFORMATIQUE EMBARQUEE, PROGRAMMATION SUR MACHINE, NOUVEAU FRAMEWORK

→ Ameliorations VITESSE, IA,

→ Differienciations

MÉTHODE DE TRAVAIL, CHOIX ÉQUIPIER, CONSTANCE