

17 octobre 2023



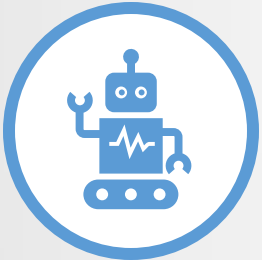
# Présentation de projet

BICHEMIN Fannie  
FAGET Nathan  
THIONGANE Ousmane  
WEIDLE Rémi

Coupe de France de Robotique  
- Architecture du projet -



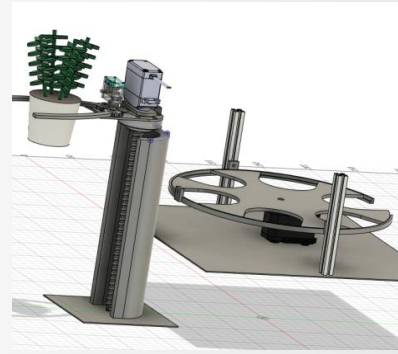
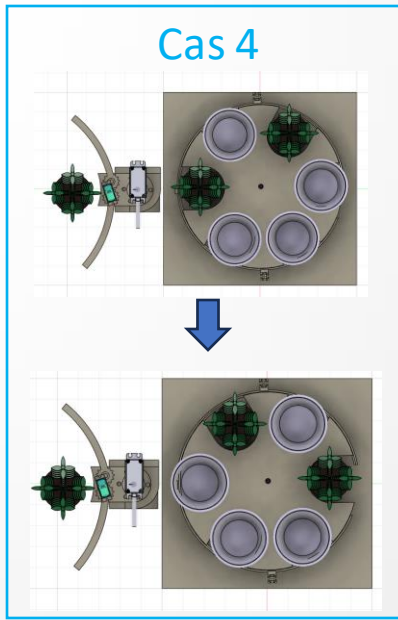
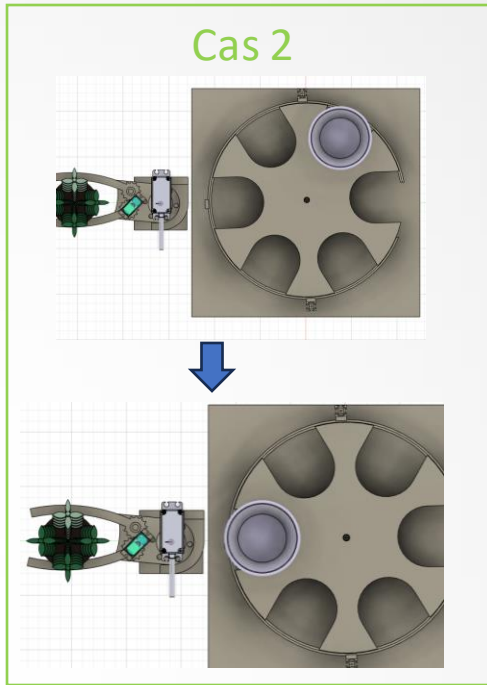
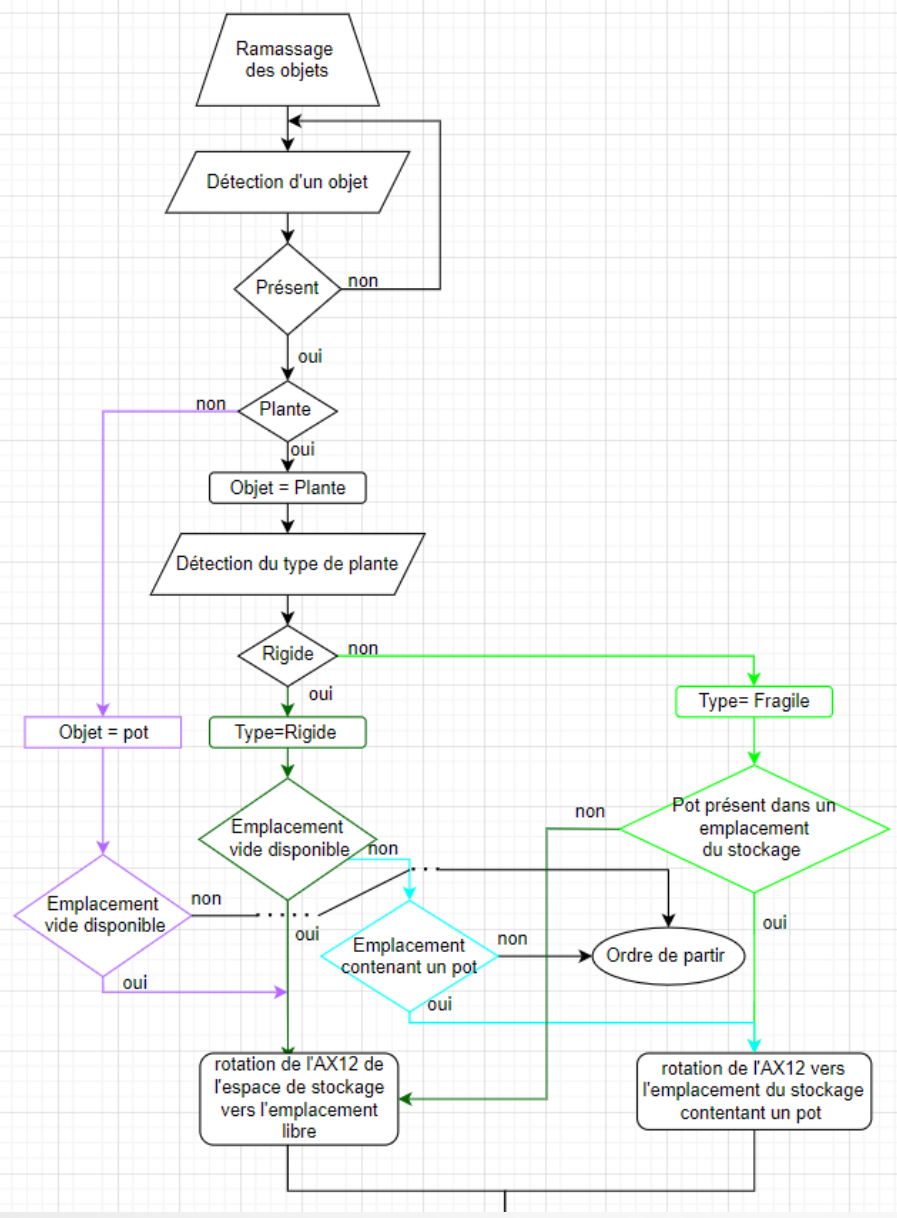
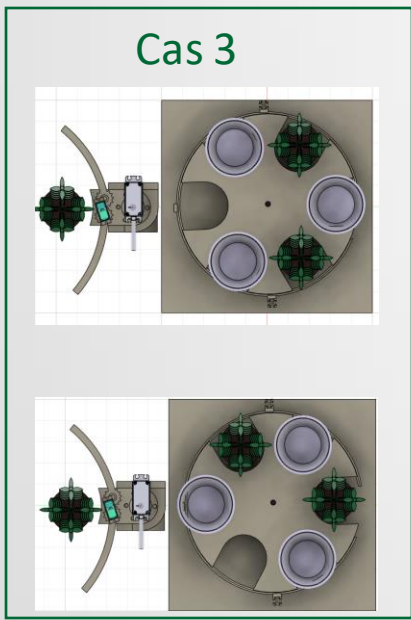
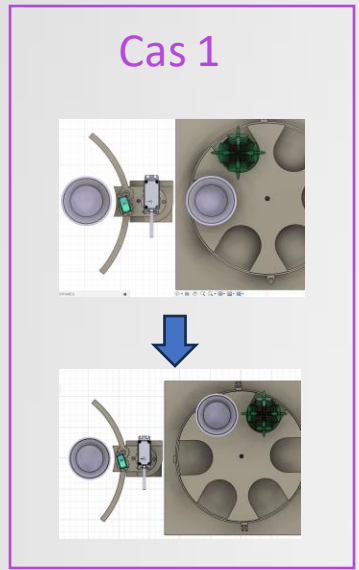
I – Logigramme d'asservissement & Diagramme d'architecture



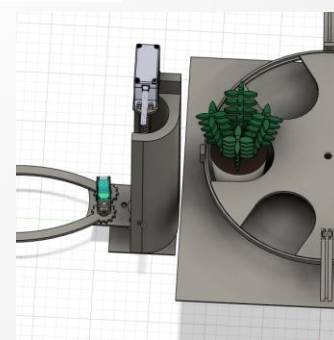
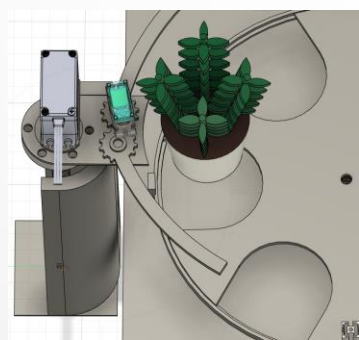
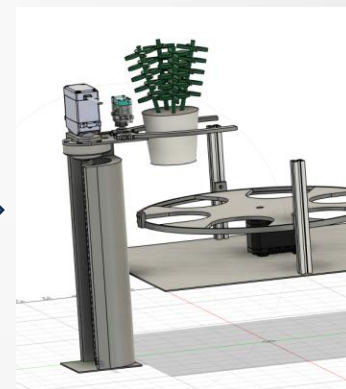
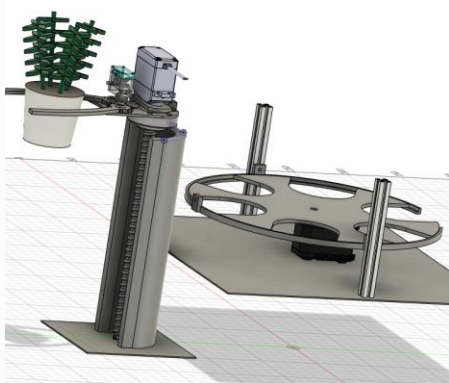
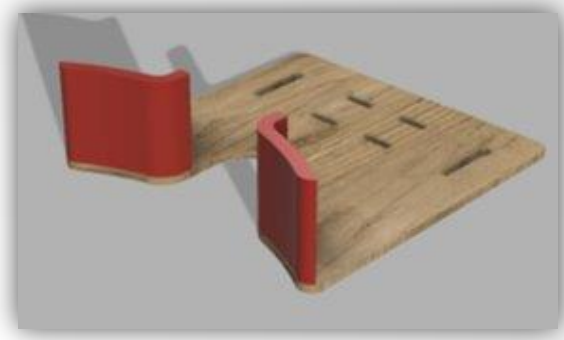
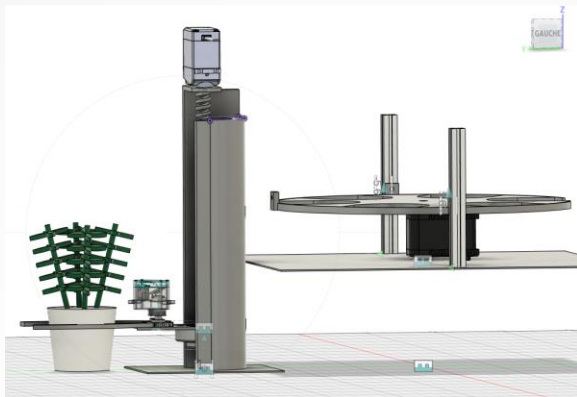
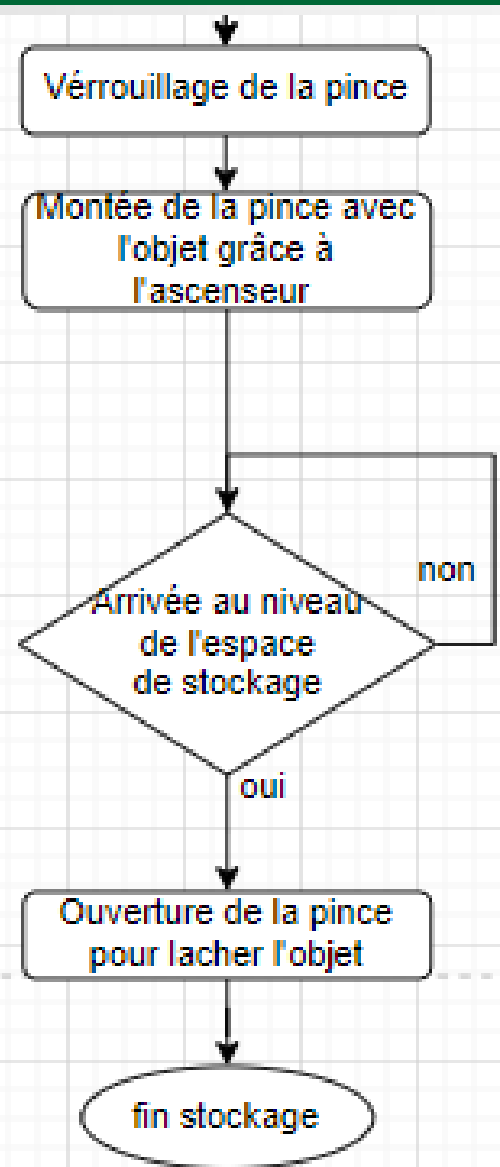
II – Architecture ROS2

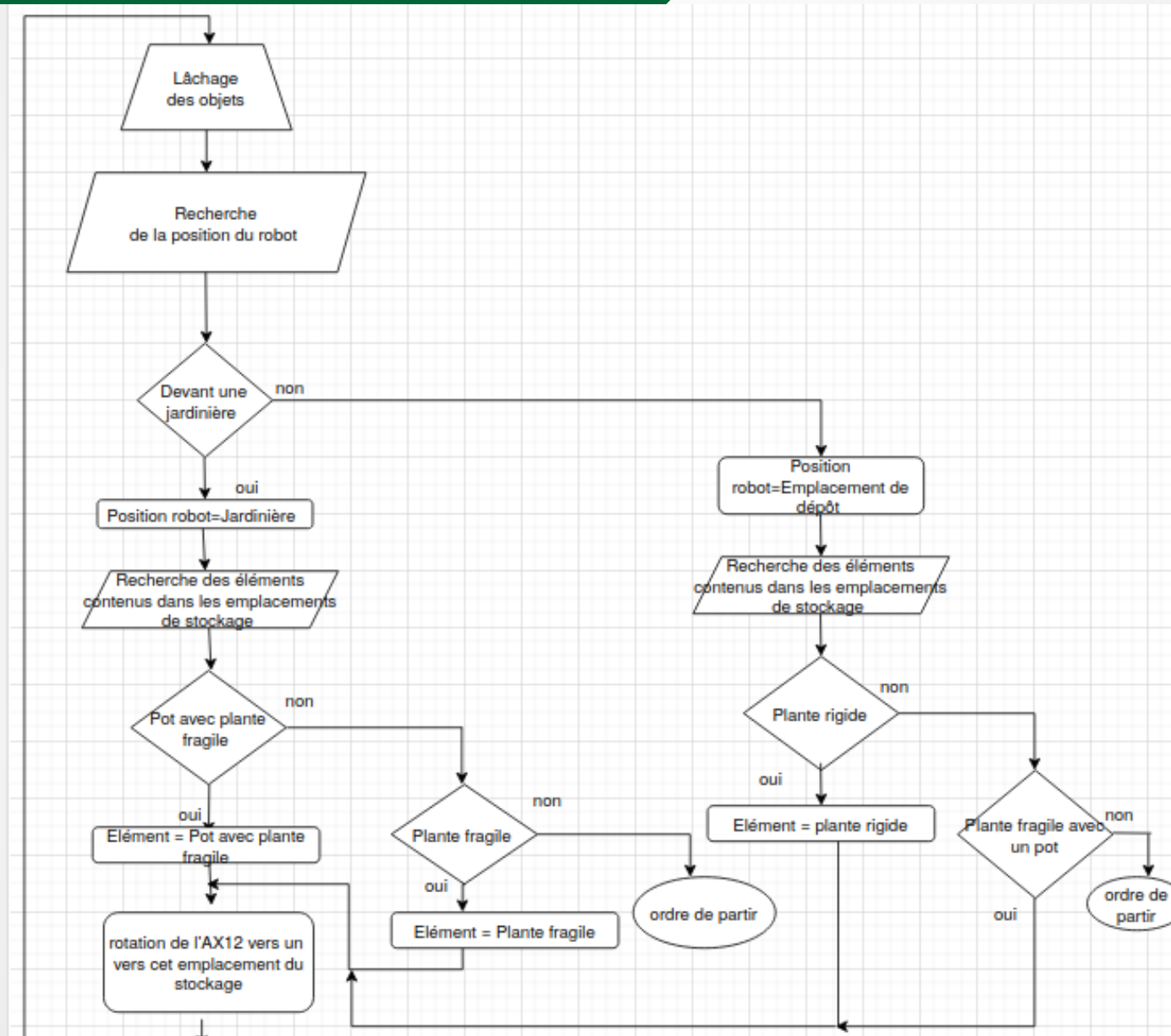


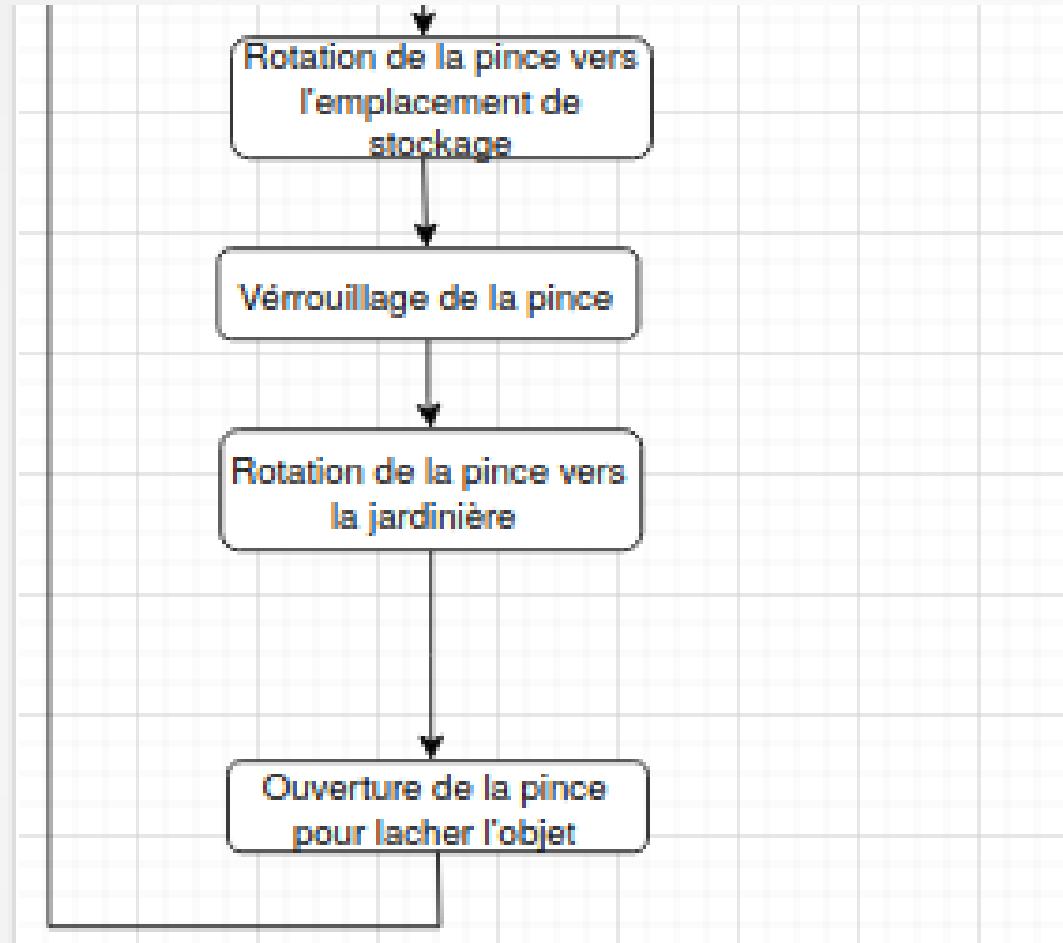
III – Architecture logicielle



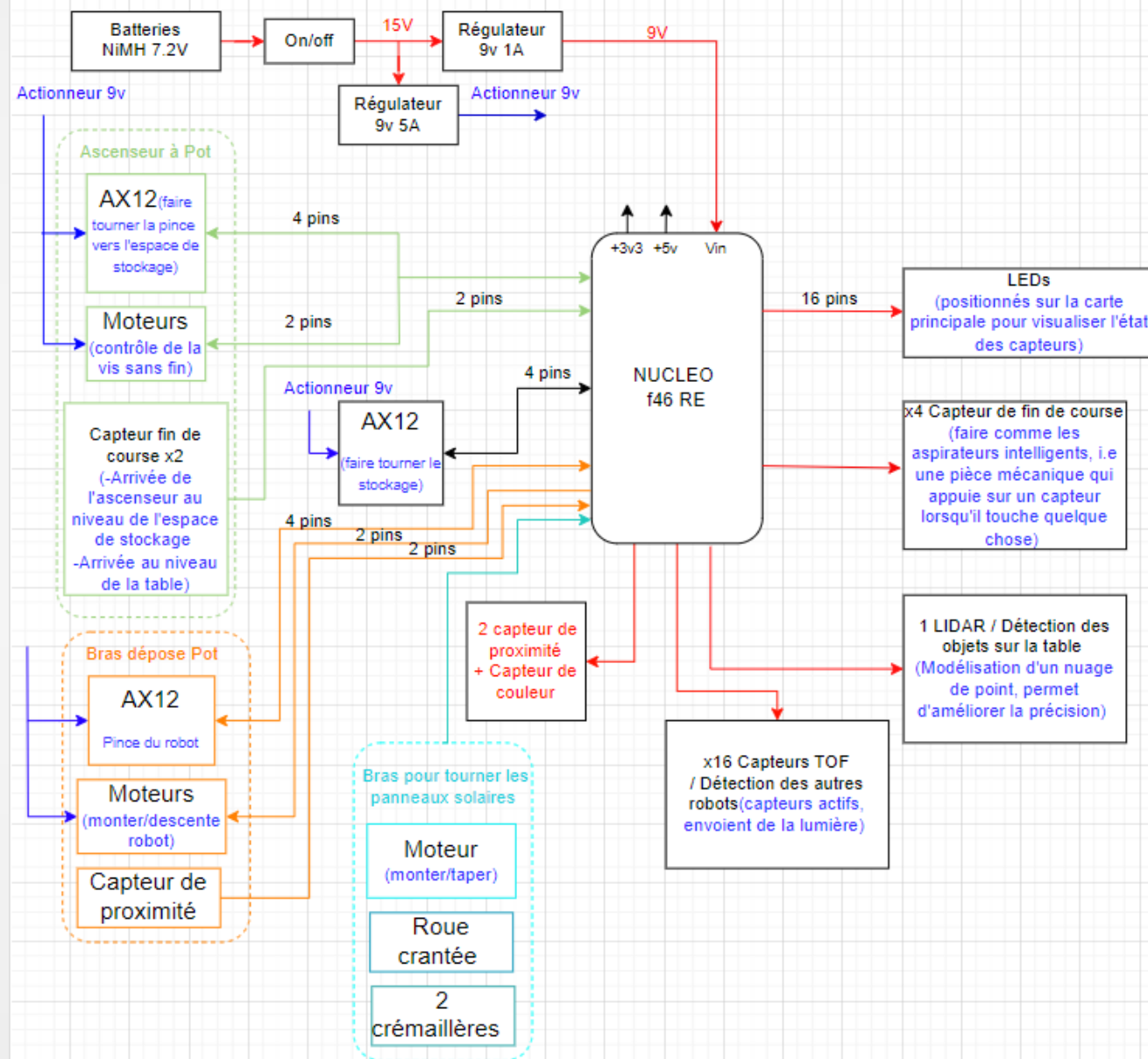
Visualisation du robot







# I – Diagramme d'architecture

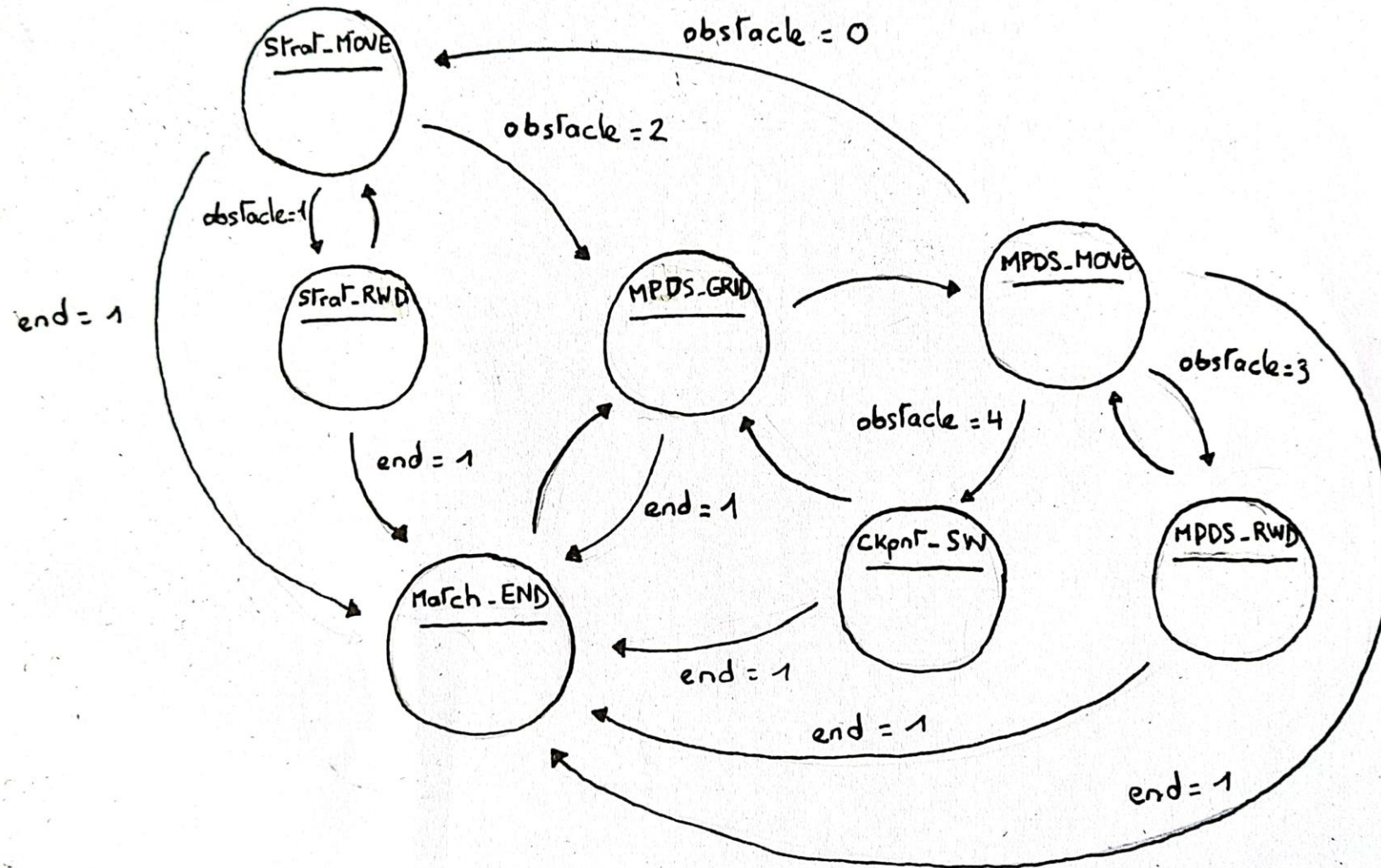




Rémi ?????????



## III – Architecture logicielle



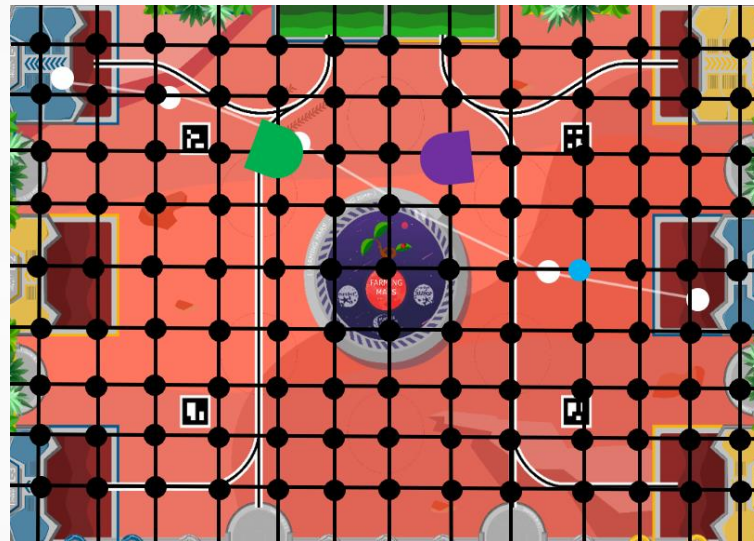
Machine à états du robot

Match\_END : prioritaire après 75-80s de match

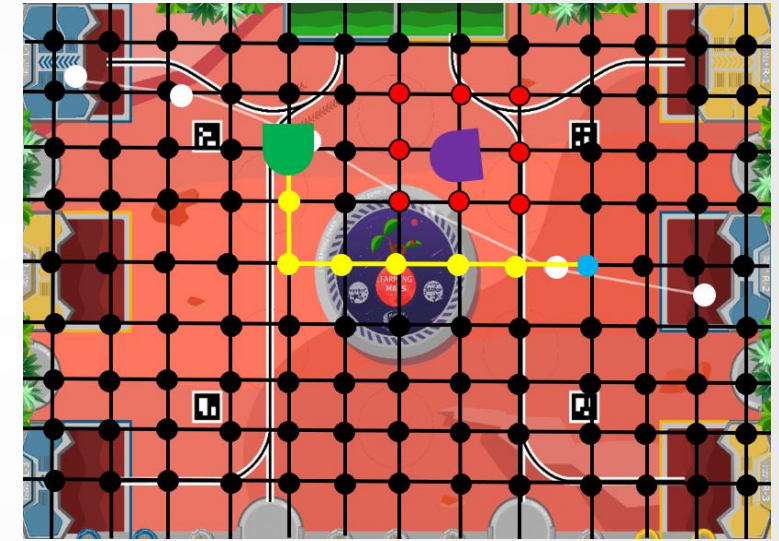


Strat\_MOVE

Strat\_RWD



MPDS\_GRID

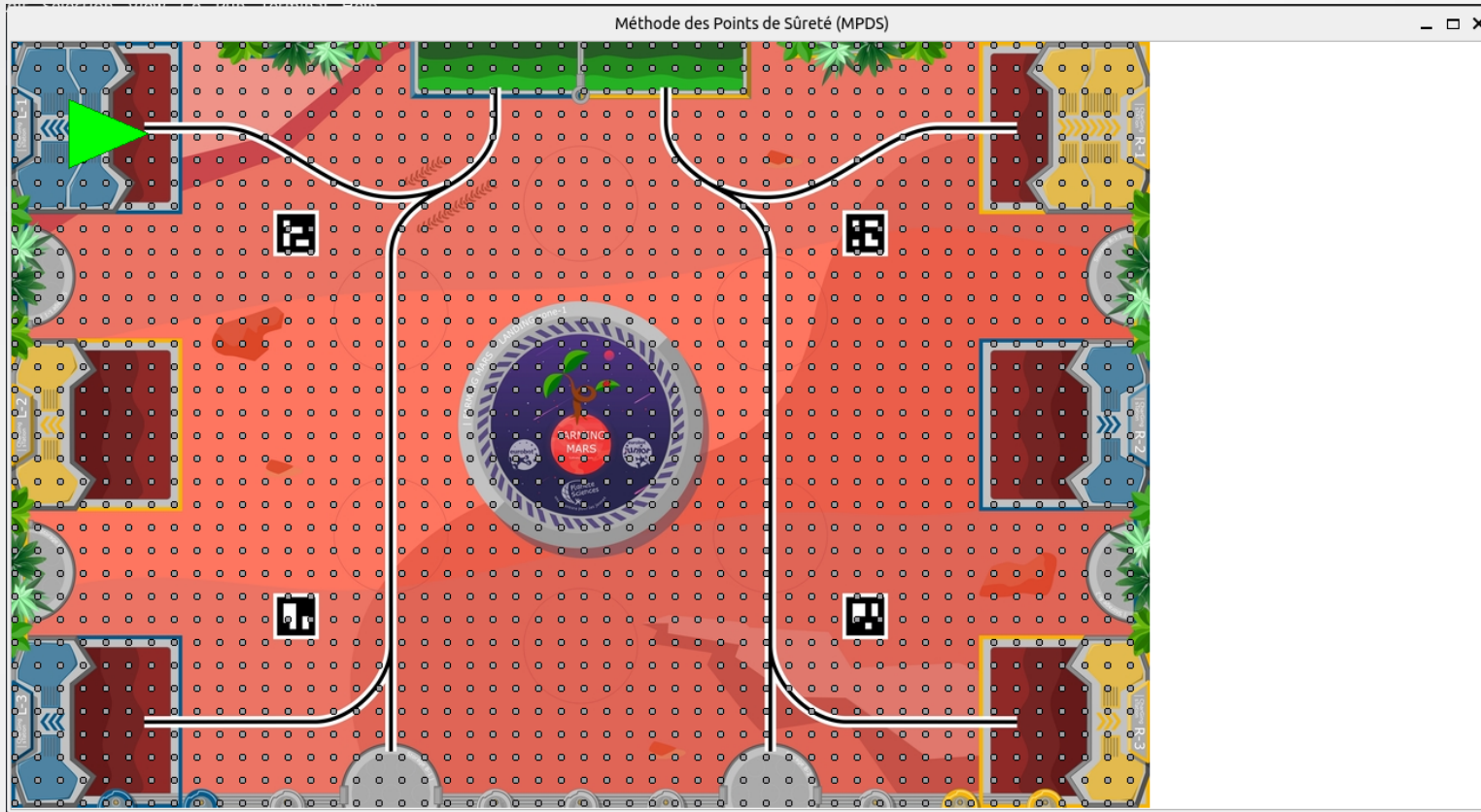


MPDS\_MOVE

MPDS\_RWD

Ckpnt\_SW

## III – Réalisation de l'interface



Module PyQt5 de Python pour la GUI

Utilisation de la zone de calcul  
déportée ?

But : Récupérer les coordonnées  
du robot via le code de l'année  
dernière "odometry.c"

- Continuer à analyser ce qui a été réalisé les années passées (code du simulateur, du robot etc.)
- Terminer l'IHM de la Méthode des Points de Sûreté + tester la communication bluetooth entre un périphérique et l'IHM
- Demander à M.Fiack de contacter ses amis de chez INSTAR Robotics (et ça tombe bien parce que M.Fiack il est là en train de regarder notre présentation !)



17 octobre 2023

BICHEMIN Fannie

FAGET Nathan

THIONGANE Ousmane

WEIDLE Rémi



# Merci de votre écoute !