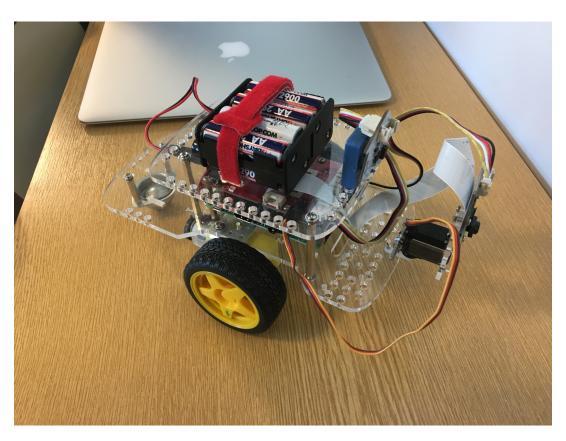


## Sorbonne Université

Rapport de projet

# **Projet Robotique**



Groupe FiveGuys UE 21013

Chargé de cours : M. Baskiotis Chargé de TME : M. Veniat

1<sup>er</sup> Février 2019 — Mai 2019

### Table des matières

1	Intr	oduction	2
2	Rapport		
	2.1	Partie 1	2
		2.1.1 Sous partie 1	2
	2.2	Partie 2	2
	2.3	Partie 3	2
3	Remerciements		2
4	Con	clusion	2

#### 1 Introduction

Dans le cadre de l'UE 2I013, notre projet était de concevoir un logiciel permettant de contrôler un robot. Le projet était entièrement à notre charge aucun code ne nous était fourni.

L'objectif principal de ce projet était d'une part d'être un premier contact avec un projet de robotique et une découverte

Dans un premier temps, l'objectif est de mettre en place les briques de bases de notre projet comme le simulateur 2D et le moddèle physique ainsi que de mettre en place nos outils pour le bon déroulement du travail de groupe.

Dans un second temps, une fois que notre modèle physique et notre simulateur étaient consédéré suffisament stable, nous avons commencé à développer les stratégies qui nous permettent de répondre aux challenges qui nous ont été soumis.

#### 2 Rapport

- **2.1** Partie 1
- 2.1.1 Sous partie 1
- **2.2** Partie 2
- **2.3** Partie 3
- 3 Remerciements
- 4 Conclusion