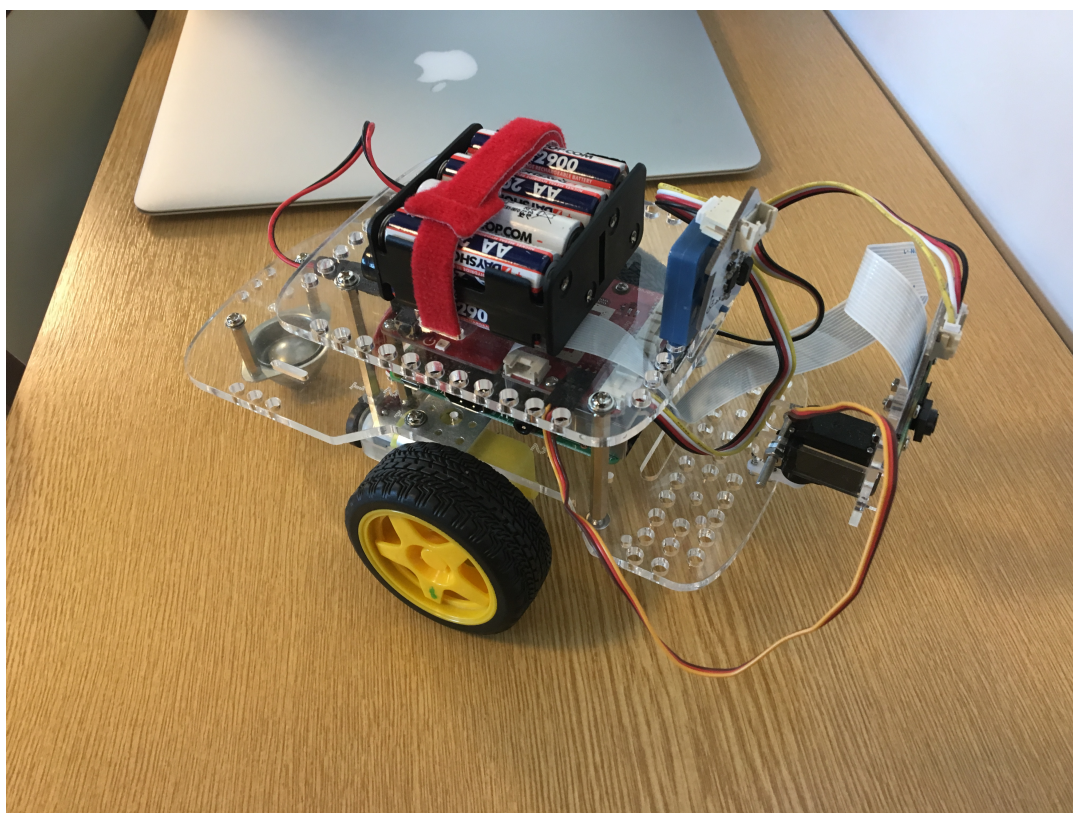


SORBONNE UNIVERSITÉ

RAPPORT DE PROJET

Projet Robotique



Groupe FIVEGUYS
UE 2I013

Chargé de cours : M. BASKIOTIS
Chargé de TME : M. VENIAT

1^{er} Février 2019 — Mai 2019

Table des matières

1	Introduction	2
2	Rapport	3
2.1	Méthodes et outils	3
2.1.1	Agile/Scrum	3
2.1.2	Outils pour le travail d'équipe	3
2.1.3	Hiérarchie du code	3
2.2	Mise en place de briques de base	3
2.2.1	Modélisation du réel	3
2.2.2	Mise en place de l'interface graphique 2D	3
2.2.3	Stratégie de base	3
2.2.4	Passage de la simulation au réel	3
2.3	Développement des stratégies	3
2.3.1	Stat 1	3
2.3.2	Stat 2	3
2.3.3	Stat 3	3
3	Remerciements	4
4	Conclusion	5

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. Le projet était construit de tel sorte que nos encadrants avait à la fois le rôle de nos superviseurs et de nos clients avec qui nous discussions des éléments à changer et de notre avancement dans le projet.

L'objectif principal de ce projet était d'une part d'être un premier contact avec un projet de robotique et une découverte des méthodes de développement en équipe.

Dans un premier temps, l'objectif est de mettre en place les briques de bases de notre projet comme le simulateur 2D et le modèle 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 considéré suffisamment stable, nous avons commencé à développer les stratégies qui nous permettent de répondre aux challenges qui nous ont été soumis.

2 Rapport

2.1 Méthodes et outils

2.1.1 Agile/Scrum

2.1.2 Outils pour le travail d'équipe

2.1.3 Hiérarchie du code

2.2 Mise en place de briques de base

2.2.1 Modélisation du réel

2.2.2 Mise en place de l'interface graphique 2D

2.2.3 Stratégie de base

2.2.4 Passage de la simulation au réel

2.3 Développement des stratégies

2.3.1 Strat 1

2.3.2 Strat 2

2.3.3 Strat 3

3 Remerciements

4 Conclusion