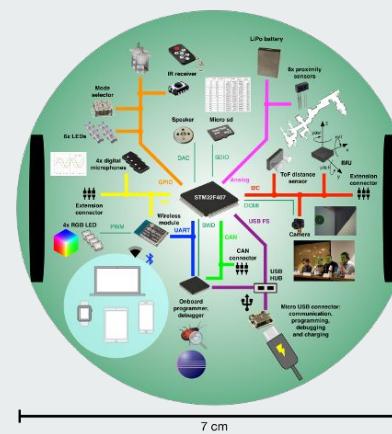


# Robot de surveillance e-puck 2

MICRO-315: Systèmes embarqués et robotique  
Grp 60: Benjamin Bahurel & Victor Cartier-Negadi

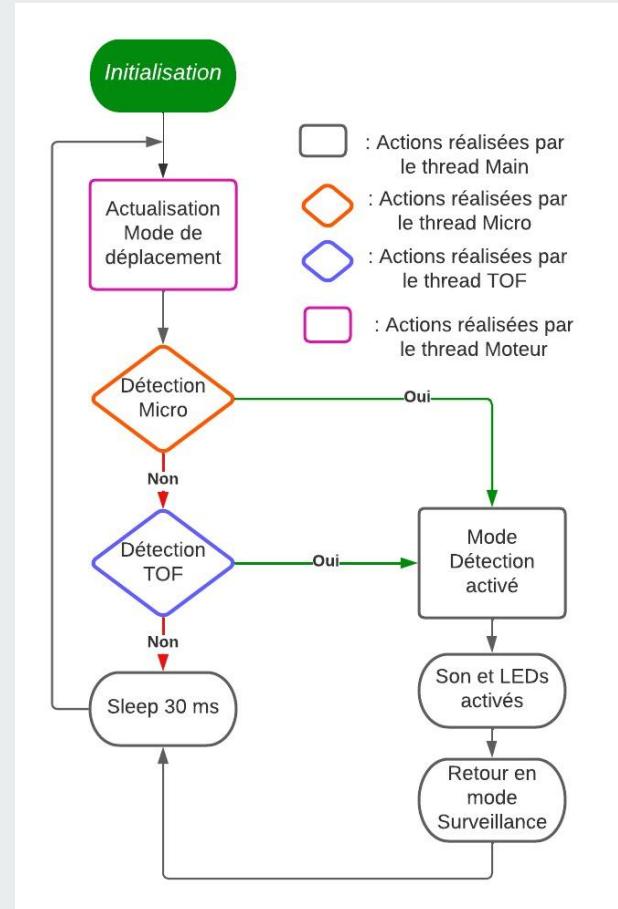


# Principe

Notre Robot est censé suivre un parcours prédefini parmis les suivants (distance personnalisable):

- Sentinel
- Allers-retours
- Carré
- Carré avec surveillance avancée
- Triangle

Notre Robot de surveillance est constamment en mode détection. Dès lors qu'il détecte un objet ou intrus, celui ci se met en mode alarme et produit un son strident et fait clignoter ses LEDs puis repasse en mode détection automatiquement et continue son parcours



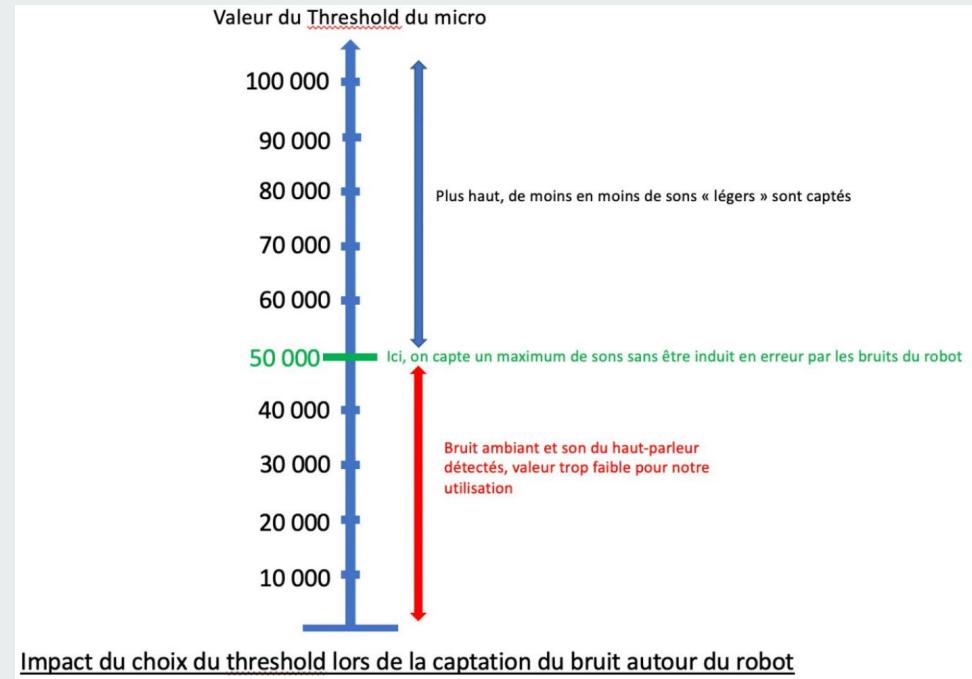
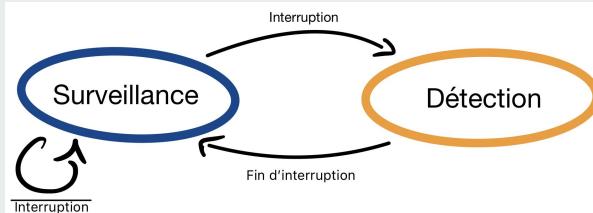
# Détection

Capteurs utilisés:

- Time of Flight
- Microphone

Modules utilisés pour l'alarme:

- Haut-parleur
- LEDs (1,3,5,7, body et front)



# Parcours

- Sentinelle
- Allers-retours
- Carré
- Carré avec surveillance avancée
- Triangle

Vert: Parcours du robot

Rose: Délimitation zone de détection

différents parcours de notre robot de surveillance:

