

Mindstorm





Réalisé par

Raphael Trancoso Cédric Laguerre



Sommaire

- ♦ Introduction
- Fonctionnalités
- Architecture, conception et gestion de projet
- ♦ UML
- Planning et répartition des tâches
- Difficultés rencontrées et solutions apportées
- Programmation
- Exemple de code : étalonnage
- Conclusion







Introduction



1. Introduction

- Robot suiveur de ligne
- Avenir de la logistique





Fonctionnalités



2. Fonctionnalités

Les différentes fonctionnalités du robot

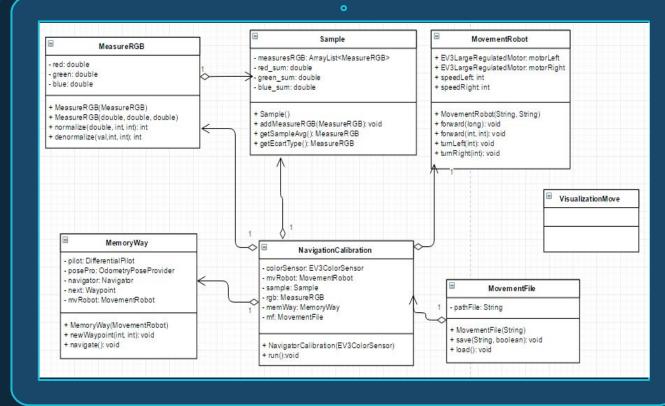
- L'étalonnage
- Les parcours
- Les codes couleurs





Architecture, conception et gestion de projet

3. Architecture, conception et gestion de projet: U





3. Architecture, conception et gestion de projet

Planning et répartition des tâches

Étalonnage (1-2 mois) Parcours du robot (tout au long de l'année)

Codes couleurs (2 semaines) Virages serrés (1 mois)





3. Architecture, conception et gestion de projet

Difficultés rencontrées et solutions apportées

- Étalonnage
- Virages serrés
- Trou sur la ligne





Programmation



4. Programmation Exemple de code : l'étalonnage

```
// COND. 1 : ETALONNAGE
if (Button, UP, isDown()) {
    LCD.drawString("ETALONNAGE: CHEMIN", 0, 3);
   while (Button, UP. isUp()) {
        if(i==0){
            // COULEUR CHEMIN (VERT OU NOIR)
            if (Button. LEFT. isDown()) {
                LCD.drawString("CHEMIN .. < PR EXT", 0, 3);
                    int sampleSize = colorRGB.sampleSize();
                    float[] sampleRGB = new float[sampleSize];
                    colorRGB.fetchSample(sampleRGB, 0);
                    MeasureRGB m = new MeasureRGB((double) sampleRGB[0],(double) sampleRGB[1],(double) sampleRGB[2]);
                    Sound.beep();
                    m.setRed(m.denormalize(m.getRed(), 0, 255));
                    m.setGreen(m.denormalize(m.getGreen(), 0, 255));
                    m.setBlue(m.denormalize(m.getBlue(), 0, 255));
                    sampleMain.addMeasureRGB(m);
                    mainMin.setRed(sampleMain.getSampleAvg().getRed() - sampleMain.getEcartType().getRed() - ec);
                    mainMax.setRed(sampleMain.getSampleAvg().getRed() + sampleMain.getEcartTvpe().getRed() + ec);
                    mainMin.setGreen(sampleMain.getSampleAvg().getGreen() - sampleMain.getEcartType().getGreen() - ec);
                    mainMax.setGreen(sampleMain.getSampleAvg().getGreen() + sampleMain.getEcartType().getGreen() + ec);
                    mainMin.setBlue(sampleMain.getSampleAvg().getBlue() - sampleMain.getEcartType().getBlue() - ec);
                    mainMax.setBlue(sampleMain.getSampleAvg().getBlue() + sampleMain.getEcartType().getBlue() + ec);
                }while (Button.RIGHT.isUp());
                1++:
    }else if(i==1) {
        // COULEUR EXTERIEUR CHEMIN (BLANC)
```





5. Conclusion

Conclusion

- Découverte de la robotique
- Une version ultérieure





Merci de votre attention!

Des questions?

