

Projet Fil Rouge 2

Langages Utilisés : C, Python

*FonctionsMouvements :

Avancer()
Reculer()
TournerGauche()
TournerDroite()
TournerStatique()

Diff 3 | IHM & Com : (Langage C) Lylian – Louis – Thomas

Start()
Stop()
ModeManuel()
Appel Partie Manuelle
ModeVocal()
Appel Partie Vocale
ModeAutomatique()
Appel Partie Automatique

Diff 1 | Manuel : (Langage C) Samy – Lylian – Jean-Gabriel

*FonctionsMouvements
Moteurs (Arduino)
ModifierVitesse()

Diff 3 | Vocal : (Langages C & Python) Louis – Thomas

*FonctionsMouvements
Moteurs (Arduino)
ReconnaissancePhrase()
Micro (PC, Manette)
RetourVocal()
Haut Parleur (PC)
ChoixLangue()
ContournerObstacle()
Capteurs Ultrasons (Arduino)
EnregistrerTrajet()
RejouerTrajet()

Diff 5 | Automatique : (Langage C) Eliam – Louis – Jean-Gabriel – Sammy

*FonctionsMouvements

Moteurs (Arduino)

AllerVersObjet()

Fonctions Partie Image

ChercherObjet()

Fonctions Partie Image

ContournerObstacle()

Capteurs Ultrasons (Arduino)

Cartographie()

Capteurs Ultrasons (Arduino)

Lidar

DeplacementLibre()

Capteurs Ultrasons (Arduino)

Diff 4 | Image : (Langage C) Eliam – Jean-Gabriel – Sammy

PresenceObjet()

Caméra (Raspberry)

DistanceObjet()

Capteurs Ultrasons (Arduino)

CaracteristiquesObjet()

Caméra (Raspberry)