**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 – Samy

\*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 – Samy

PresenceObjet()

Caméra (Raspberry)

DistanceObjet()

Capteurs Ultrasons (Arduino)

CaracteristiquesObjet()

Caméra (Raspberry)