

LE ROBOT SUIVEUR DE LIGNE : TAXI

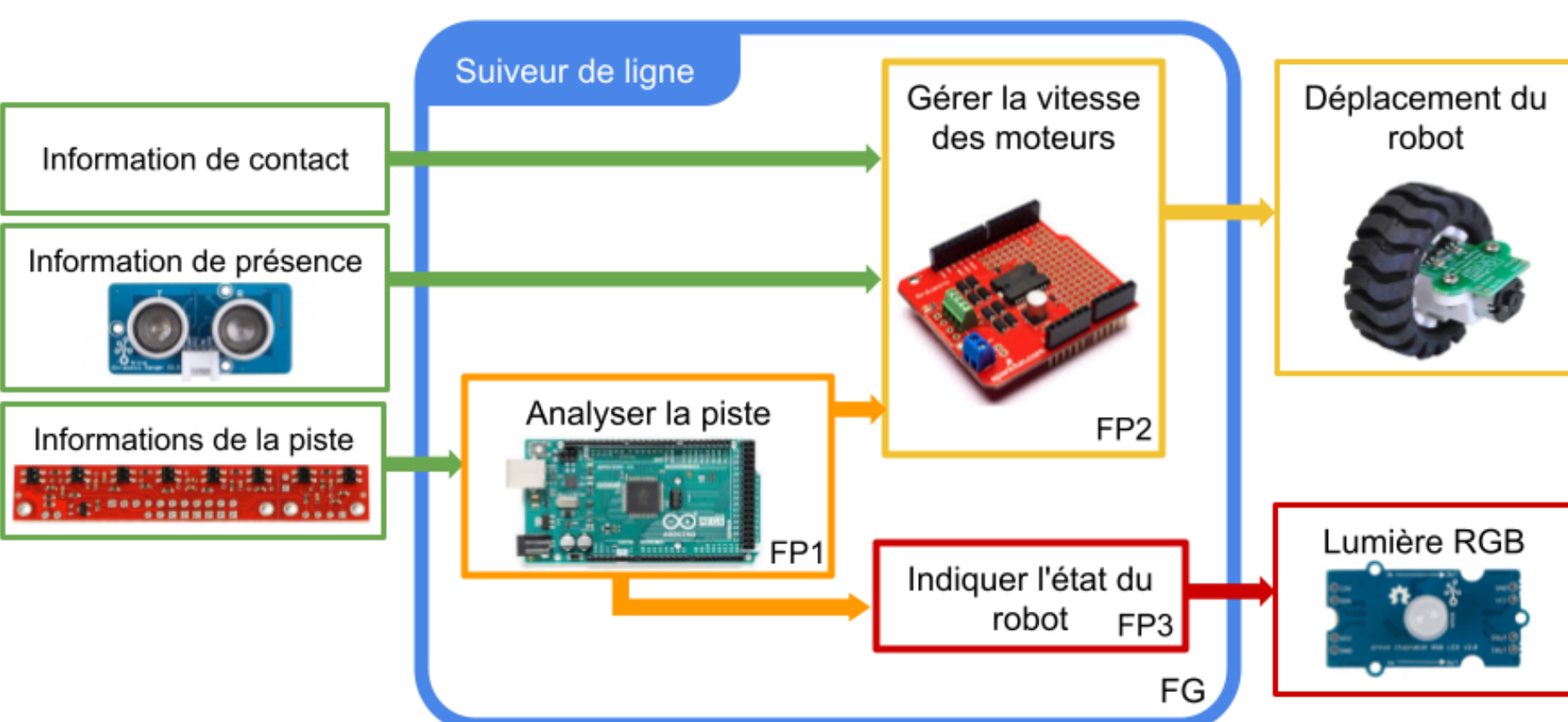
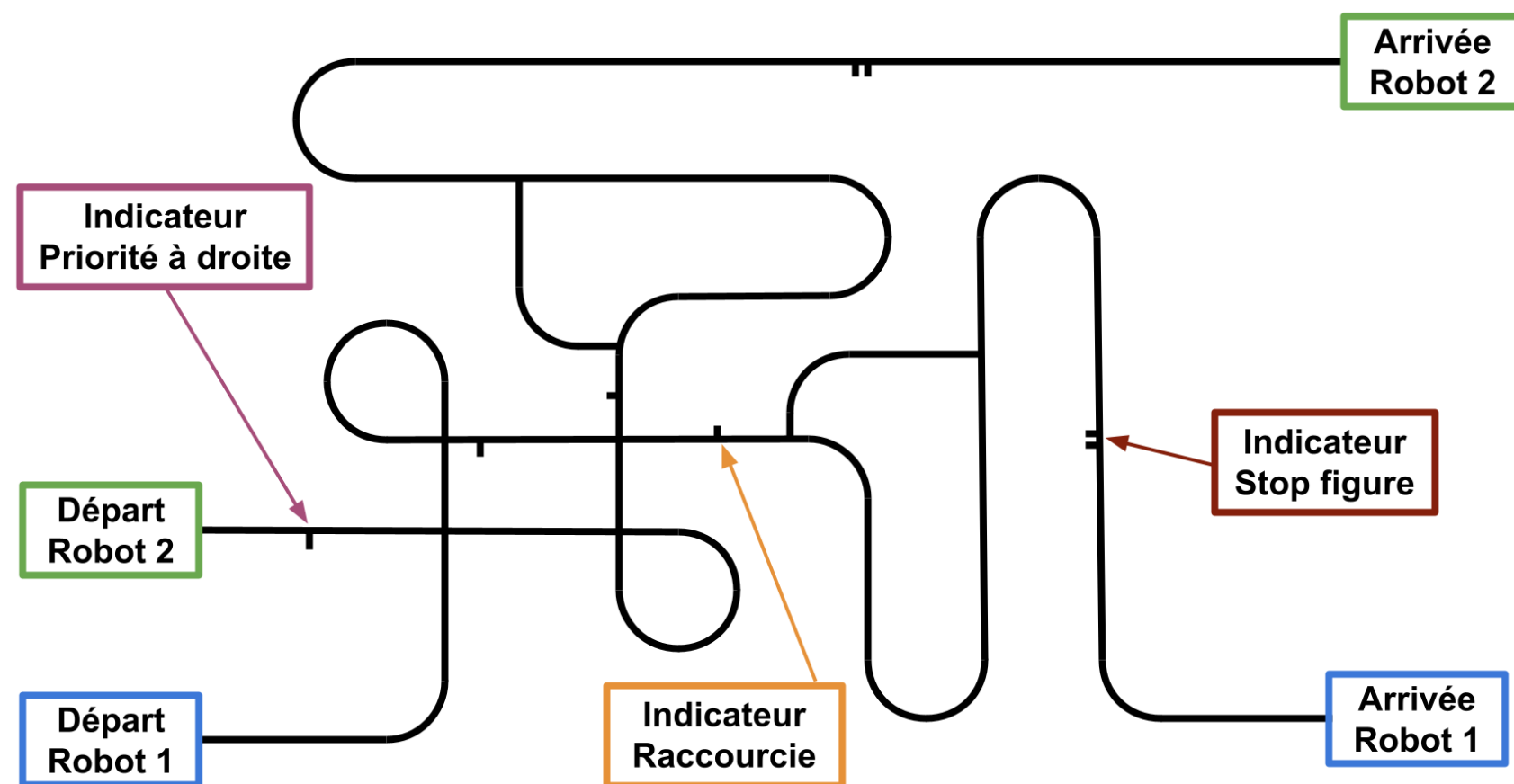
PAR DAUNOIS HUGO & LANFREDI CAMILLE

Contexte

Ce projet a pour but de réaliser **un robot suiveur de ligne numérique** qui fonctionne en toute autonomie. Il devra participer a une course.

Il devra être capable :

- analyser la piste
- prendre des **raccourcis**
- s'arrêter aux **priorités à droite**
- réaliser une **figure**
- s'arrêter après avoir fait **tomber une barre**



Méthodologie

Pour y parvenir, Nous nous sommes servis de **plusieurs cartes électroniques** et de **capteurs** testés au préalable. Cela nous a permis de mettre en relation les composants mis à disposition et nos besoins ; qui sont de respecter les différentes contraintes du **cahier des charges**.

