OBJECTIFS

* Analyse UML et réalisation d’un dossier de projet
* Montage des robots de reconnaissance et suiveur
* Installation des modules de contrôle des robots
* Développement C/Python des cartes Raspberry Pi
* Acquisition de la positon GPS et pilotage des véhicules avec tablette ordinateur et autonome.
* Acquisition de la vidéo sur ordinateur et tablette
* Communication des données entre les voitures
* Réalisation d’un parcours de test

FONCTIONNEMENT

* Le robot de reconnaissance traverse une zone contaminée parsemée d’obstacles.
* La destination est établie à partir du pc superviseur mais pas le parcours permettant d’y accéder non (A->B).
* Le robot de reconnaissance transmet en continue au pc superviseur, sa localisation GPS et les obstacles rencontrés afin d’établir une cartographie avec les obstacles et le trajet effectué.
* Le robot suiveur fera le même trajet en prenant compte des obstacles rencontrés afin de diminuer le temps de trajet, de plus celui-ci est équipé d’une caméra pour avoir un aperçu du trajet en temps réel

CONCLUSION

Ressenti par rapport à chaque partie