

---

Cahier de charges - Sujet Robot Explorateur

---

## 1 Résumé

Le robot doit être capable d'obtenir de manière autonome (en déplacement et en énergie) une cartographie d'une pièce à partir des mesures effectuées par ses capteurs. Un algorithme SLAM (simultaneous location and mapping) doit permettre le calcul et la communication des résultats en temps réel.

## 2 Diagramme Bloc

