

UNIVERSITÉ PAUL SABATIER



MASTER INTELLIGENCE ARTIFICIELLE ET
RECONNAISSANCE DES FORMES
MASTER ROBOTIQUE : DÉCISION ET COMMANDE

Rapport

Navigation Autonome de Robot Mobile

Auteur :
Thibaut AGHNATIOS
Marine BOUCHET
Bruno DATO
Tristan KLEMPLE
Thibault LAGOUTE

Tuteur :
Frédéric LERASLE
Michaël LAUER
Michel TAIX

LAAS-CNRS

13 mars 2017

Suivi du document

Nom du document	Version Majeure	Version Majeure	Date de création	Dernière version
Rapport	A	0	13/03/2017	13/03/2017

Auteurs du document

Rédaction	Intégration	Relecture	Validation Interne
Equipe	??	??	??

Validation du document

Validation	Nom	Date	Visa

Liste de diffusion

Le rapport du projet est diffusé à l'ensemble des clients et des intervenants externes aux projets.

Historiques de révision

Version	Modification apportée	Auteur	Date
A.0	Création du document	Bruno Dato	13/03/2017

Table des matières

1	Présentation du projet	3
1.1	Contexte	3
1.2	Problématiques	3
2	Recherche balle	3
3	Navigation avec amers 2D dans un environnement connu	3
3.1	Solution mise en place	3
3.2	Commande haut niveau	3
3.3	Perception et localisation	3
3.4	Commande	3
3.4.1	Odométrie	3
4	Conclusion	3

1 Présentation du projet

1.1 Contexte

1.2 Problématiques

2 Recherche balle

3 Navigation avec amers 2D dans un environnement connu

3.1 Solution mise en place

3.2 Commande haut niveau

3.3 Perception et localisation

3.4 Commande

3.4.1 Odométrie

4 Conclusion

Table des figures

ANNEXE