

# **Spécification Mindstorm**

Auteurs : Luxon JEAN-PIERRE & Brice GENTE

**Sommaire**

I / Description.....3

II / Architecture.....4

    1/ Déplacement.....4

    2/ Détection.....5

## I / Description

Ce projet consiste à développer un robot qui devra exécuter différentes tâches. Pour le moment, ces tâches sont liés au déplacement du robot (Suivre une ligne/courbe, ...).

## **II / Architecture**

Pour le moment, le programme devra suivre une ligne d'une couleur donnée. Il contiendra plusieurs modules que sont les suivants :

- Déplacement
- Détection

### **1/ Déplacement**

Le module de déplacement aura comme responsabilité de gérer tout de qui concerne le déplacement du robot dans son environnement. Ce module permettra donc au robot d'avancer, de se retourner, mais aussi effectuer une correction de trajectoire si nécessaire.

### **2/ Détection**

Le module de détection sera chargé de gérer tout ce qui concerne les entrées liées aux capteurs, en l'occurrence le capteur de couleur. Ce module devra également pouvoir prendre en charge d'autres types de capteurs (infrarouge, contact,...). Ce module sera également en charge de gérer l'étalonnage des différents capteurs.