

Réunion du 23/10/2024

Heure prévue : 15H45

Début : 15H49

Durée : 2H11

Salle : B23

Tous les membres présents

Ordre du jour :

- Rappel de la dernière séance ;
- Commentaires sur le rapport
- Mot de Jonathan

Remise à l'ordre des:

- chargé de la communication : motif retard des membres
- secrétariat : rapport

Vérification de tâches

- D'après les renseignements des uns et des autres : aucune modélisation UML à proprement parlé n'a été évoquée

Mot de Jonathan :

- Proposition d'un modèle tricycle
- Proposition d'un algorithme de scan (mouvement de la caméra + mouvement du véhicule)
- Proposition d'architecture de déploiement : caméra+robot+serveur de traitement+bot
- Présentation d'un robot esquiveur d'obstacles

Solutions possibles évoquées :

- véhicule à 4 roues dont les 4 peuvent rotater à 360°
- caméra mobile (se focalise sur l'objet) et véhicule intégrant une marche arrière par rapport à l'objet

À faire : Pour tous

- Maquette par groupe : groupes formés
[Fomekong, Ngoupaye, Mbock, Nghogue]
[Atabong, Ngah, Ngo Bassom]
[Wandji, Djoukeng, Nomo]
- TP Arduino
- Répondre aux questions avec arguments à l'appui :
 - Existe-t-il un kit qui permet une rotation des roues à 360°
 - Qu'est-ce qui est préférable entre un kit à 3 roues et un kit à 4 roues ?
 - Peut-on connaître sur un kit l'angle entre l'axe des roues et celui du châssis ? Et celui de la caméra ?
 - L'analyse d'image doit-elle passer par les circuits ou dans un serveur distant ?
 - Comment combiner l'analyse d'image avec les capteurs ultrasoniques ?

Le retard c'est 5 min après l'heure prévue.

La salle par défaut si aucune salle n'est signalée est la 4GI.