Projet RoboTech – LU2IN013

Youssef El Atia

David Lin

Julien Arlais

Mael

10 avril 2022

Projet Robotique



**Table des matières :**

[**1.** **Introduction du Projet** 3](#_Toc136186830)

[**1** **Description global notre code** 3](#_Toc136186831)

[**2** **Fonctionnalités du robot et choix de conception** 4](#_Toc136186832)

[**3** **Stratégies disponible** 4](#_Toc136186833)

[**4** **Conclusion** 4](#_Toc136186834)

# **Introduction du Projet**

Le but de notre projet est de réussir à implémenter une simulation pour notre robot virtuel afin de communiquer ultérieurement avec le robot réel Dexter en utilisant un proxy et d'exécuter des stratégies. Notre projet a été réalisé en suivant le design pattern Model-View-Controller (MVC), qui sépare les responsabilités de l'application en trois composants : le modèle (gestion des données), la vue (affichage) et le contrôleur (gestion des interactions). Cela favorise la modularité et la maintenabilité du code

# **Description global notre code**

Dans le dossier RoboTech nous retrouvons les fichiers :

**projet.py :** qui sert à lancer notre projet. On importe l'api du robot si on y est connecté, le mock\_up sinon pour ne pas causer d'erreurs. Dans le main, on n'a gardé que les éléments importants : on a initialisé un environnement, un robot, un proxy réel ou virtuel selon le besoin et fait appel à la fonction run appartenant à core.py.

**stop.py: // décrire**

**camera\_test : // décrire**

**module : dossier contenant les modules**

**controleur :**

**controleur.py :**

**modele :**

**element\_simulation.py :**

**proxy.py :**

**robot\_api.py :**

**root\_mock\_up.py :**

**vue :**

**affichage\_2D.py**

**camera.py :**

**constante.py :**

**core.py**

**test :**

**Compte rendue des séances :**

# **Fonctionnalités du robot et choix de conception**

Donnez les fonctionnalités du robot (capteur, modifiez la couleur du robot par exemple …) et dire comment on a décidé de l’implémentez

# **Stratégies disponible**

Dire pourquoi déjà utiliser une stratégie pour le robot à quoi ça sert er quelle est son utilité (revoie les comptes rendus on a l’a déjà expliquer dessus) et listez les stratégies que le robot a et comment les utilisez (dans la simulation et pour le robot réelle) si possible mettre une capture d’écran de ce que donne la simulation (si c’est correct …)

# **Conclusion**

Conclure sur ce que le projet nous as rapportés (méthode scrum, agile)