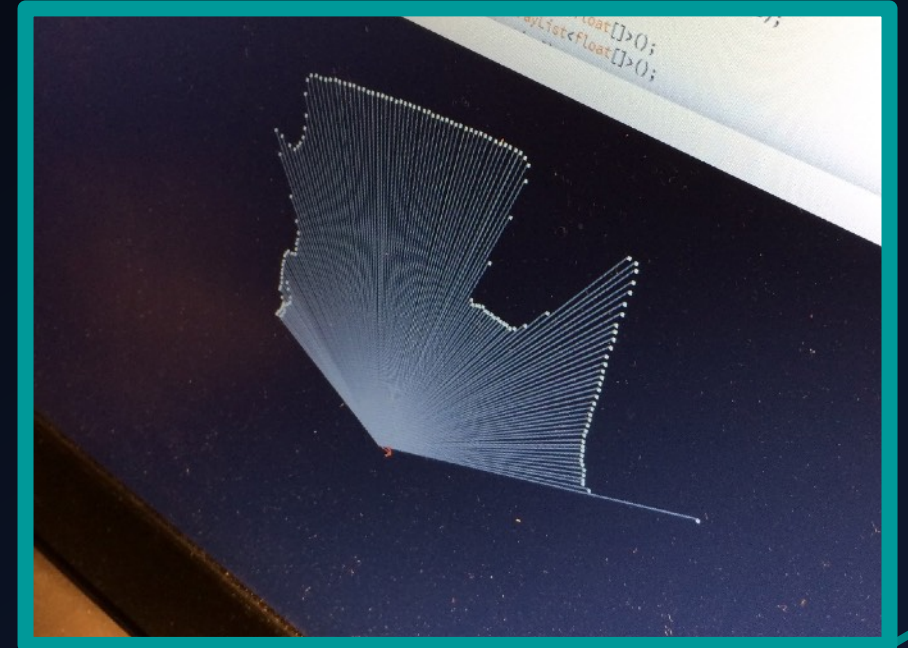
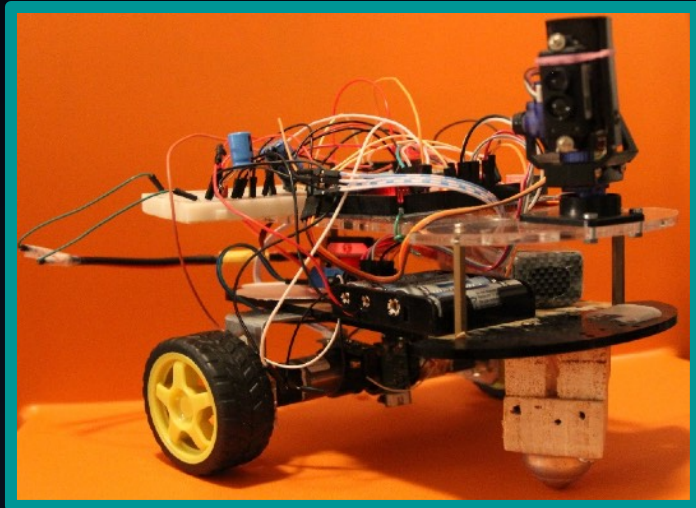


SLAM ARDUINO BOT

PROJET ARDUINO PEIP2 2017-2018

PRÉSENTATION FINAL



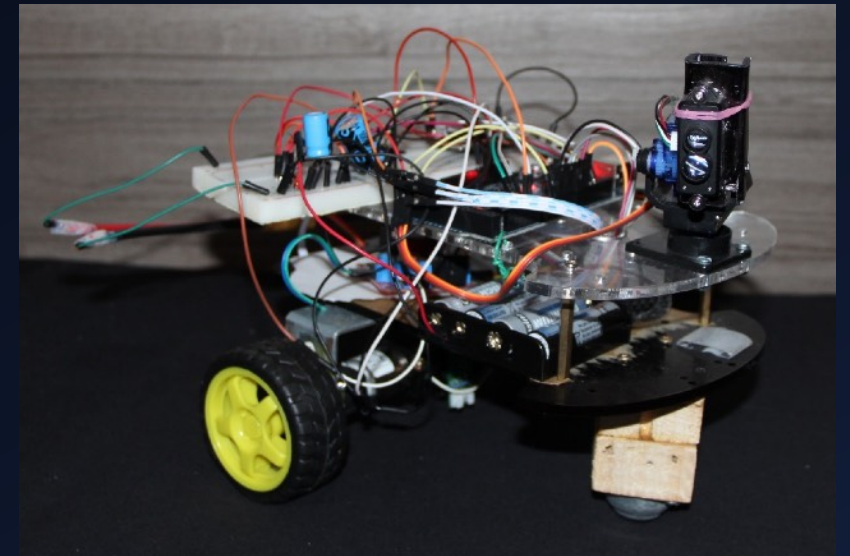
POLYTECH[®]
NICE-SOPHIA

Sommaire

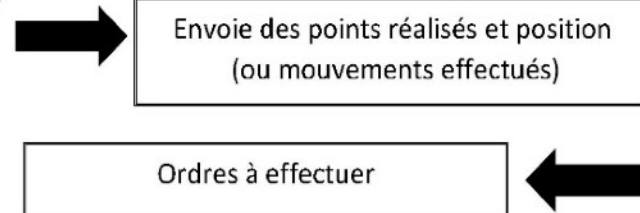
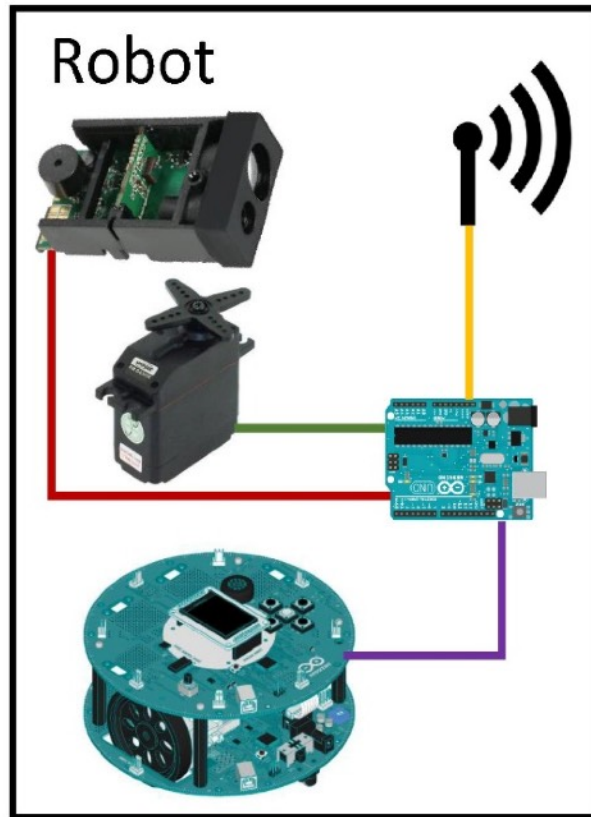
- Rappel du projet/changements
- Lidar
- Robot
- Connexion wifi
- Problèmes /Ce qu'il manque
- Planning et respect des tâches
- Conclusion

Rappel du projet

Cartographie par robot en intérieur (sans données gps)
avec un utilisateur dirigeant la robot à distance



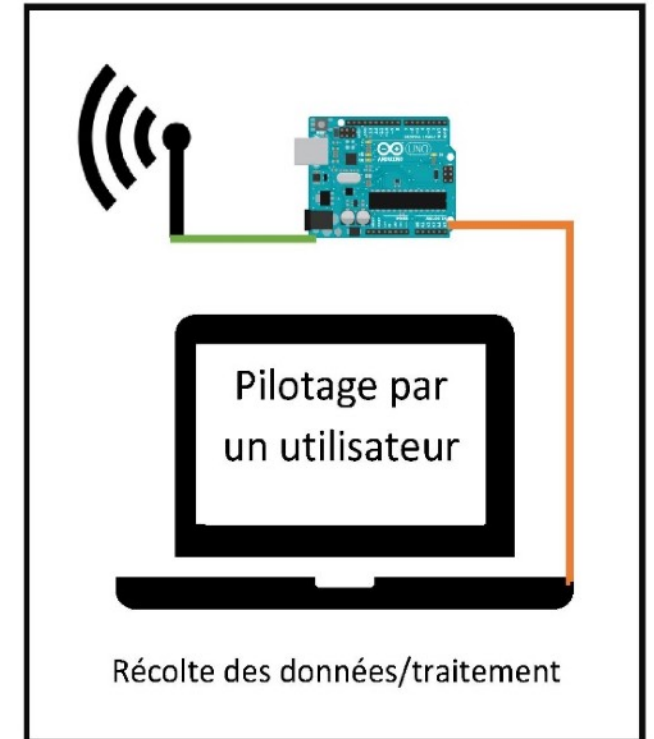
Rappel du projet



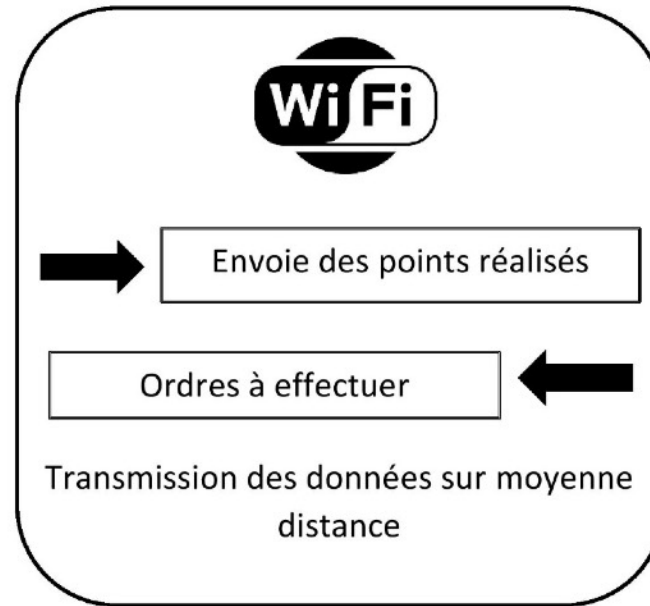
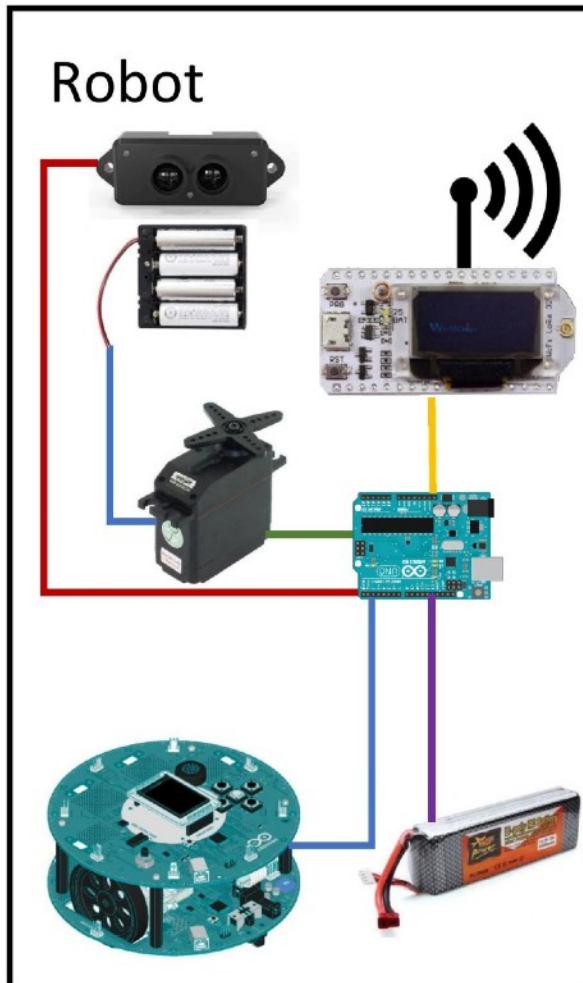
Transmission des données sur moyenne distance



Ancien projet



Rappel du projet

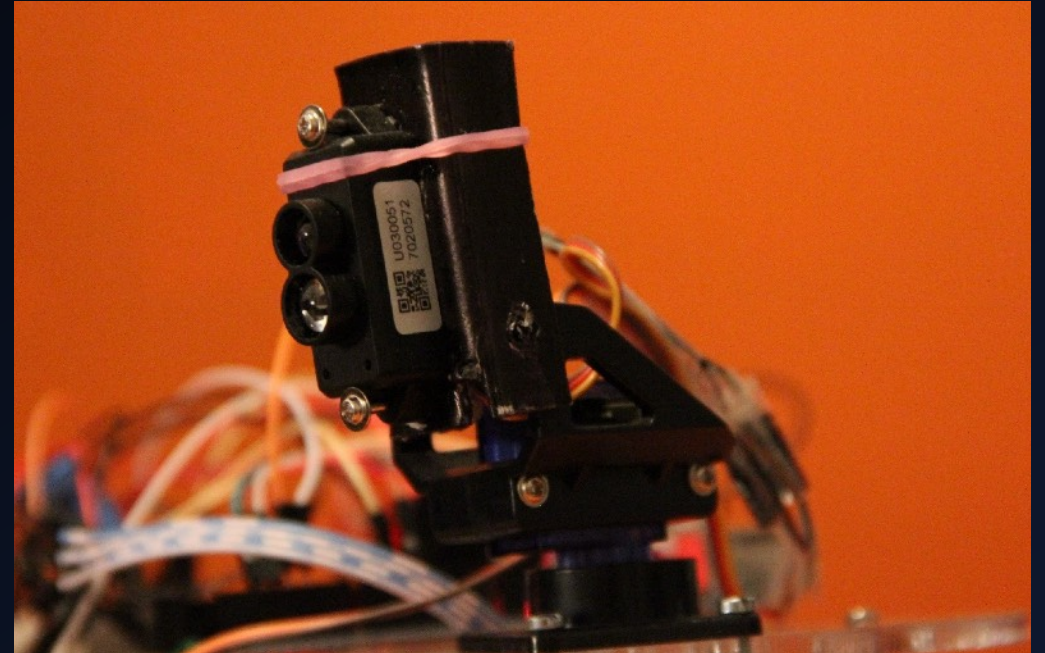


Nouveau projet



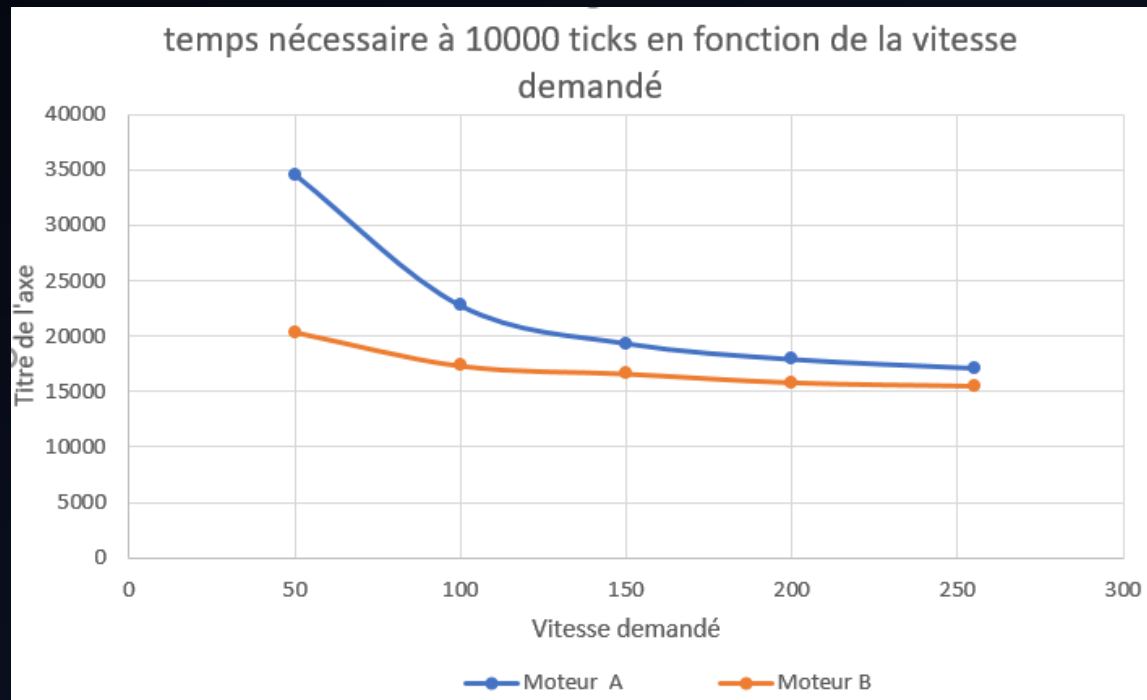
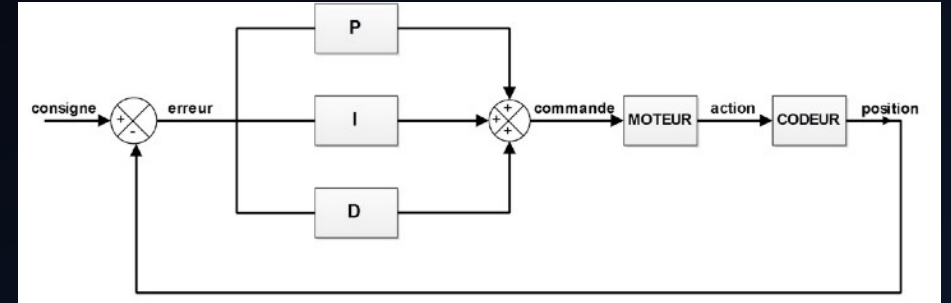
Lidar

- Début avec un télémètre laser
- Lidar à mesure continue
- Problèmes lidar



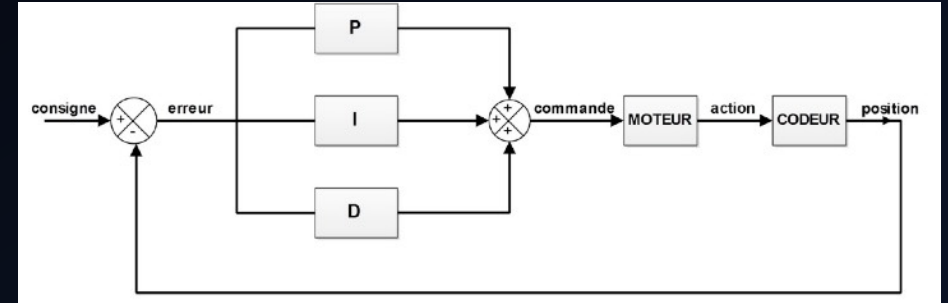
Robot

- Asservissement vitesse



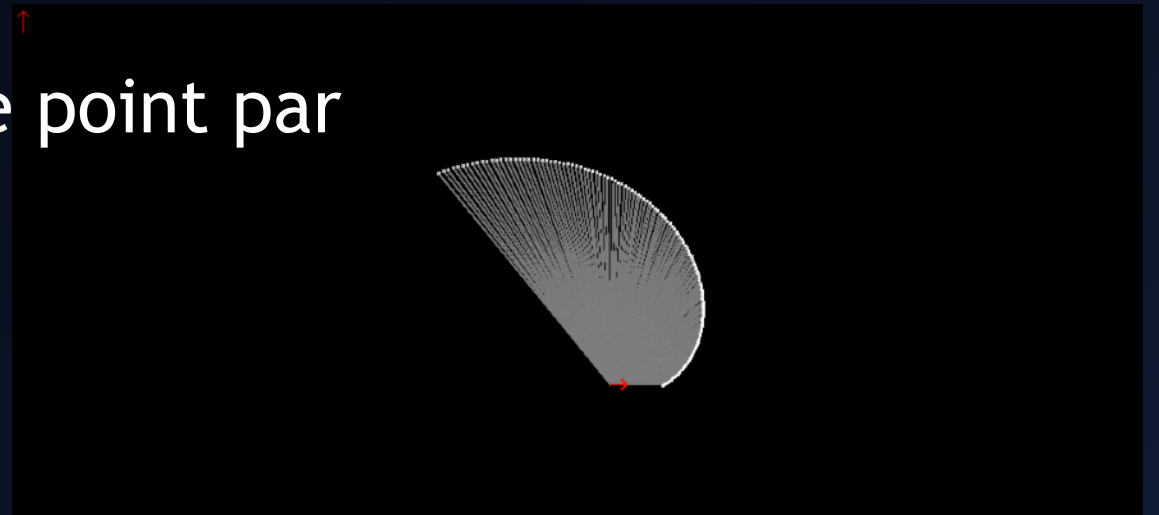
Robot

- Asservissement vitesse
- Fonction élémentaires précises
- Récupère les ordres sur le port série



Connexion wifi

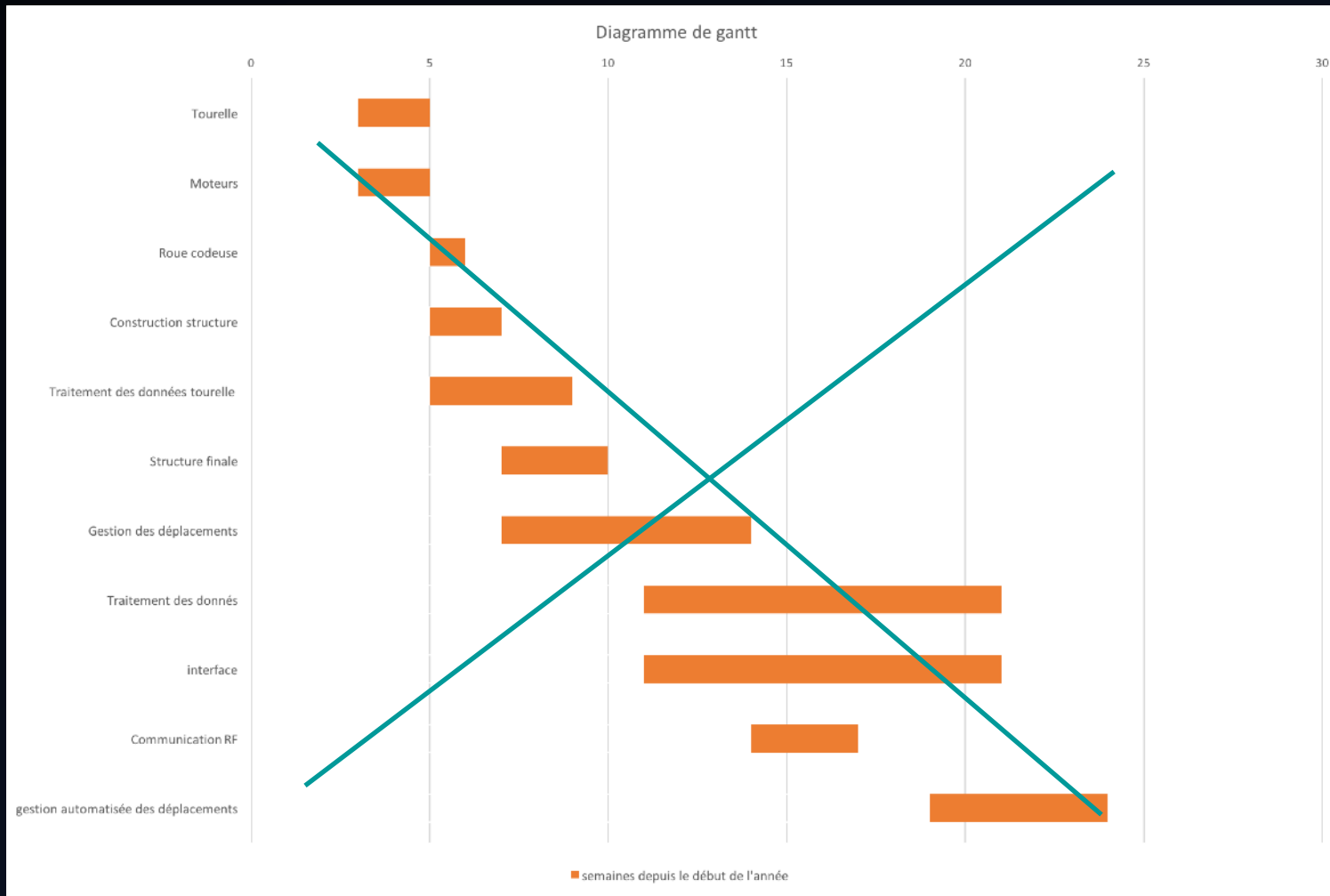
- Points nombreux => connexion wifi
- Se connecte grâce à un routeur : le téléphone
- Fonctionnel : génération de point par esp => affichage processing



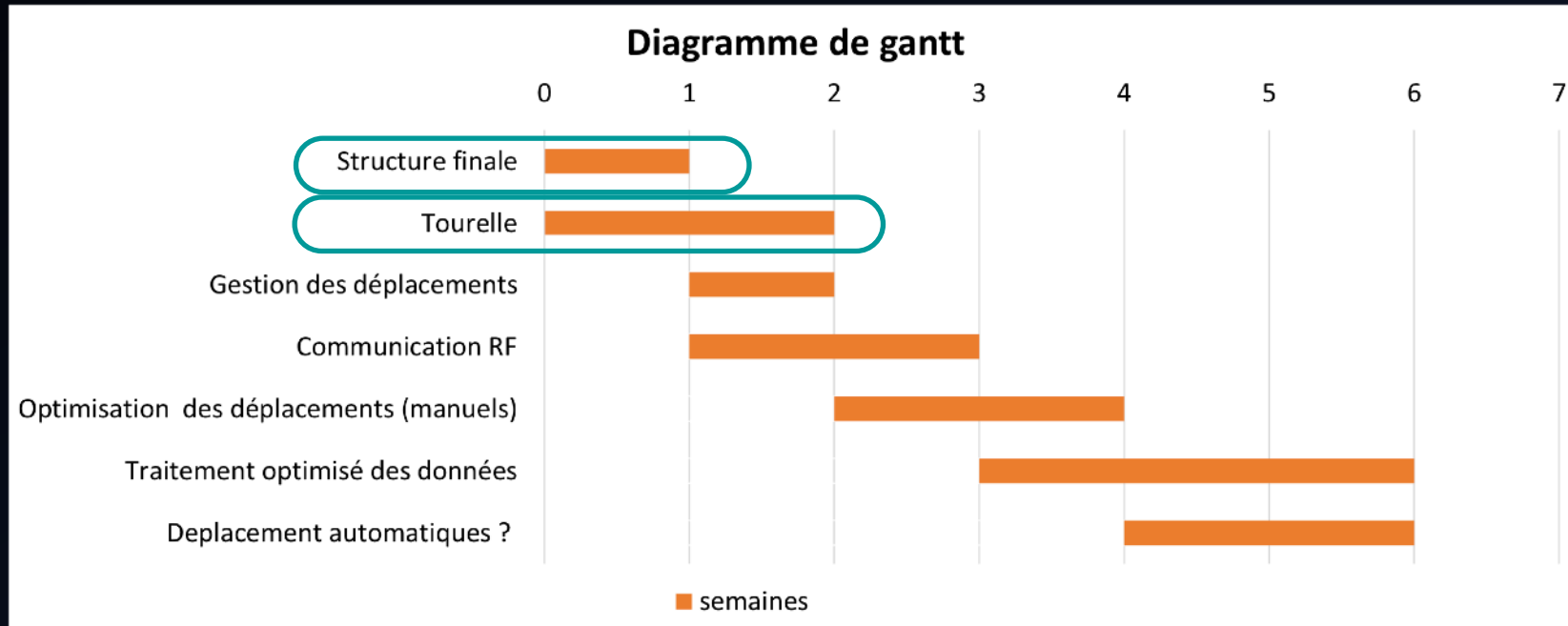
Problèmes/Ce qu'il manque

- Fonctionnement aléatoire du port série entre Arduino et esp32
- Codage des déplacements virtuel sur processing

Planning et respect des tâches



Planning et respect des tâches



Conclusion

- Communication non fonctionnel
- Assemblages différents modules pas si simple
- Expérience personnelle