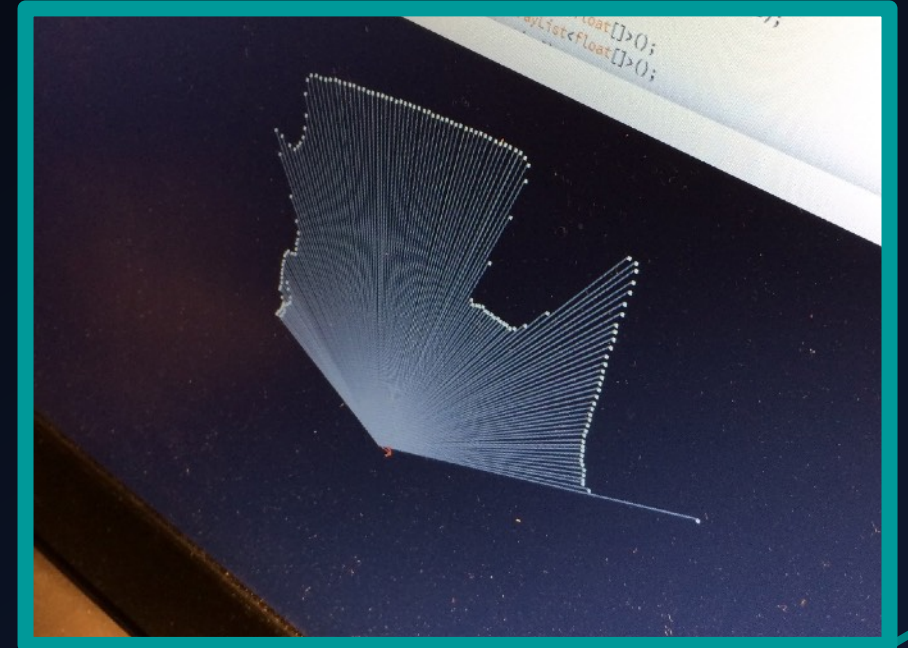
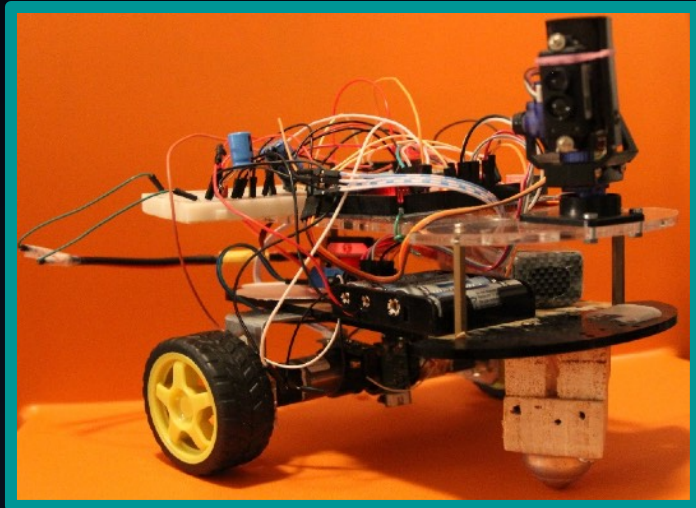


# SLAM ARDUINO BOT

PROJET ARDUINO PEIP2 2017-2018

PRÉSENTATION FINAL



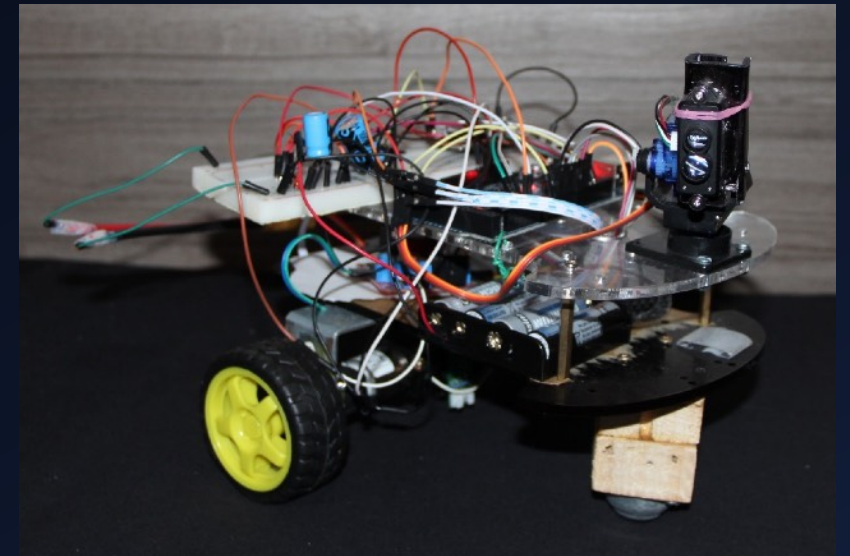
**POLYTECH<sup>®</sup>**  
NICE-SOPHIA

# Sommaire

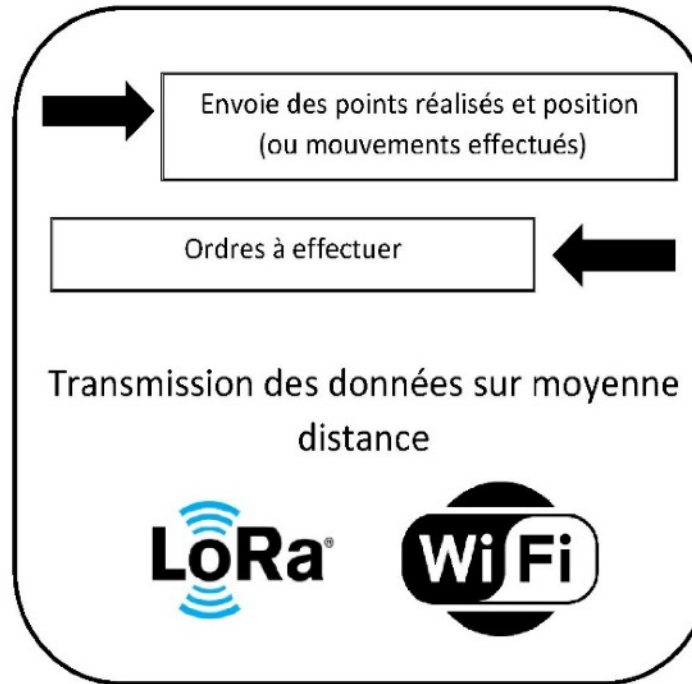
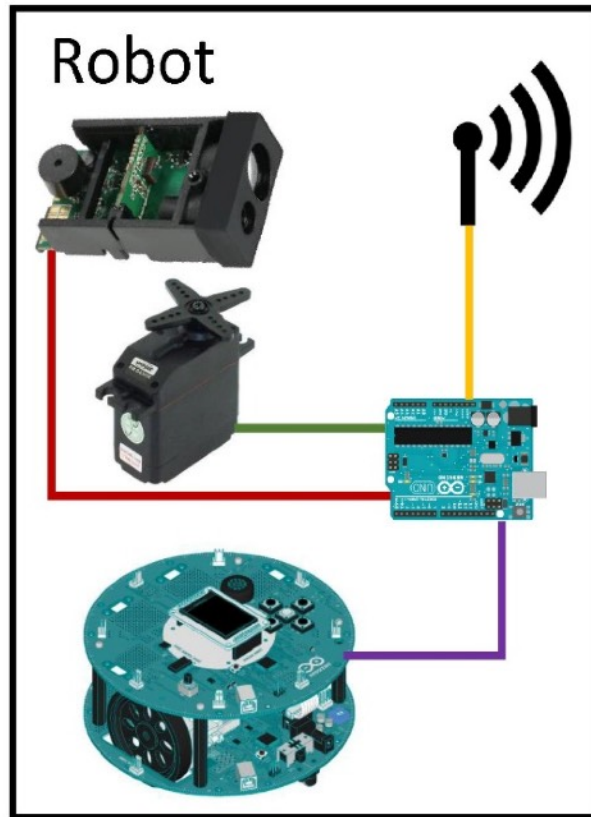
- Rappel du projet/changement
- Lidar
- Robot
- Connexion wifi
- Problèmes /Ce qu'il manque
- Planning et respect des tâches
- Conclusion

# Rappel du projet

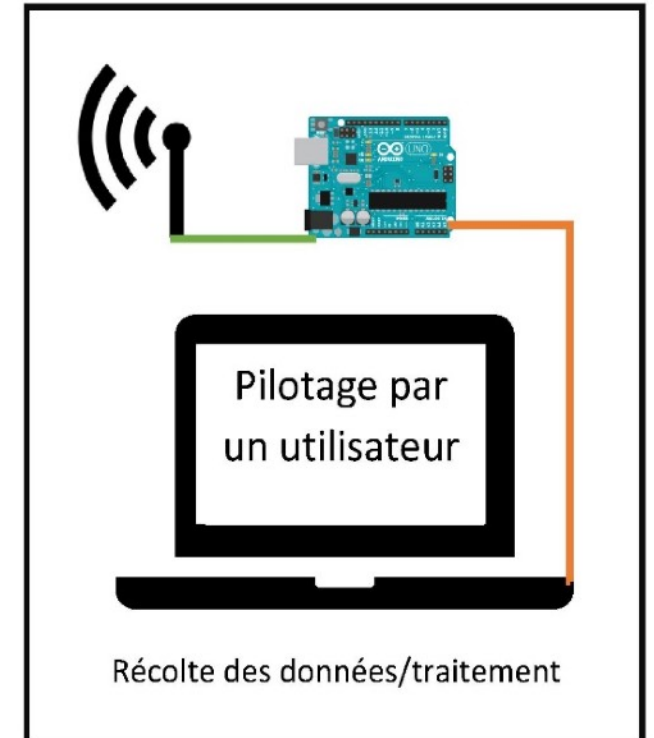
Cartographie par robot en intérieur (sans données  
gps)  
avec un utilisateur dirigeant la robot à  
distance



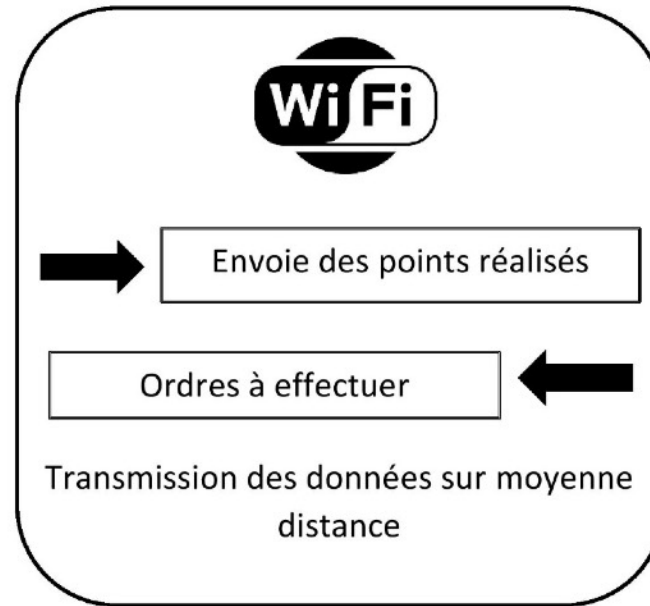
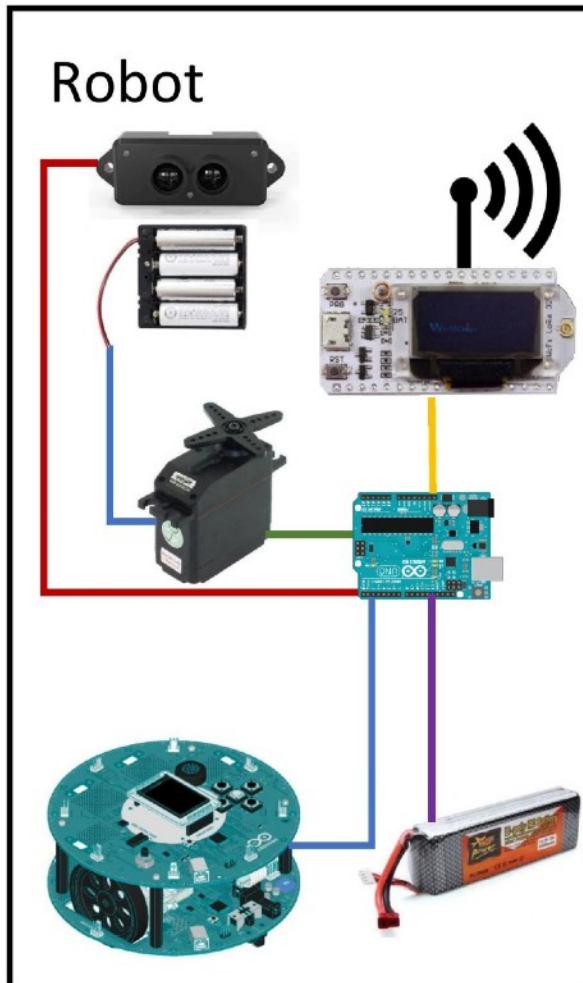
# Rappel du projet



Ancien projet



# Rappel du projet



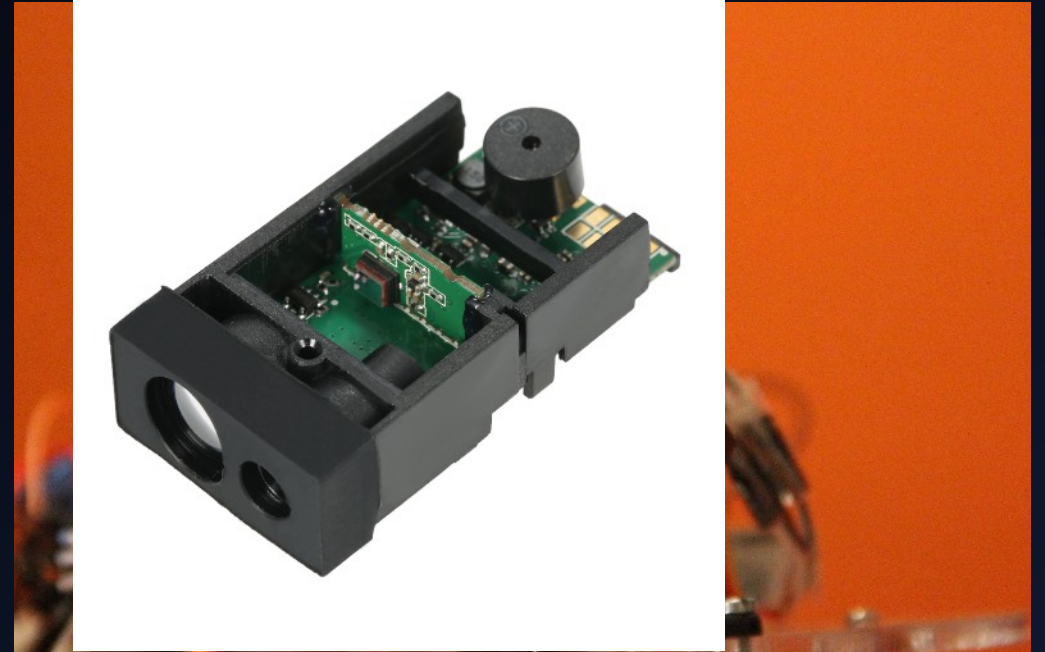
Nouveau projet





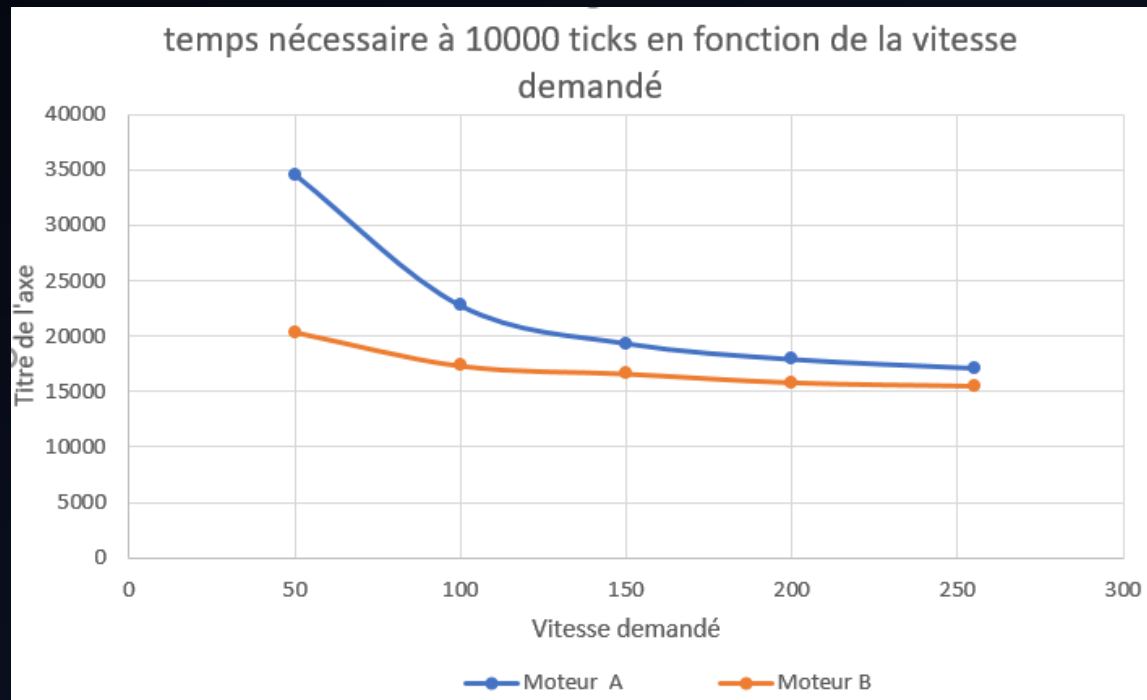
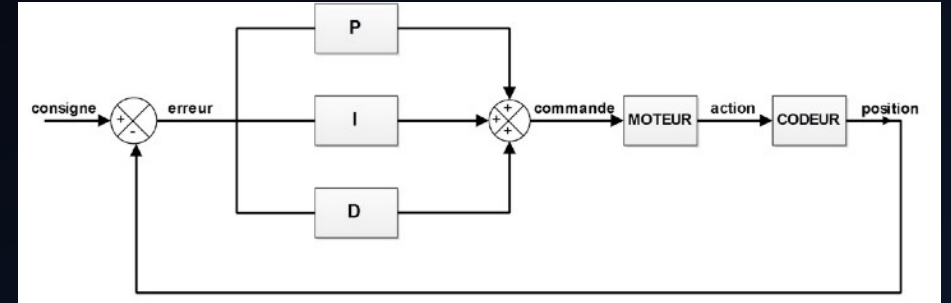
# Lidar

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



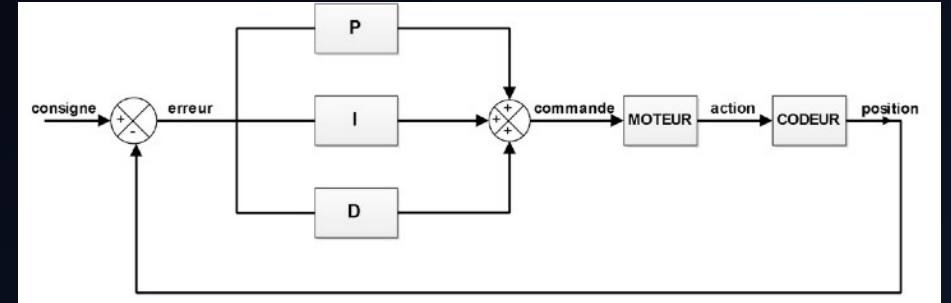
# Robot

- Asservissement vitesse



# Robot

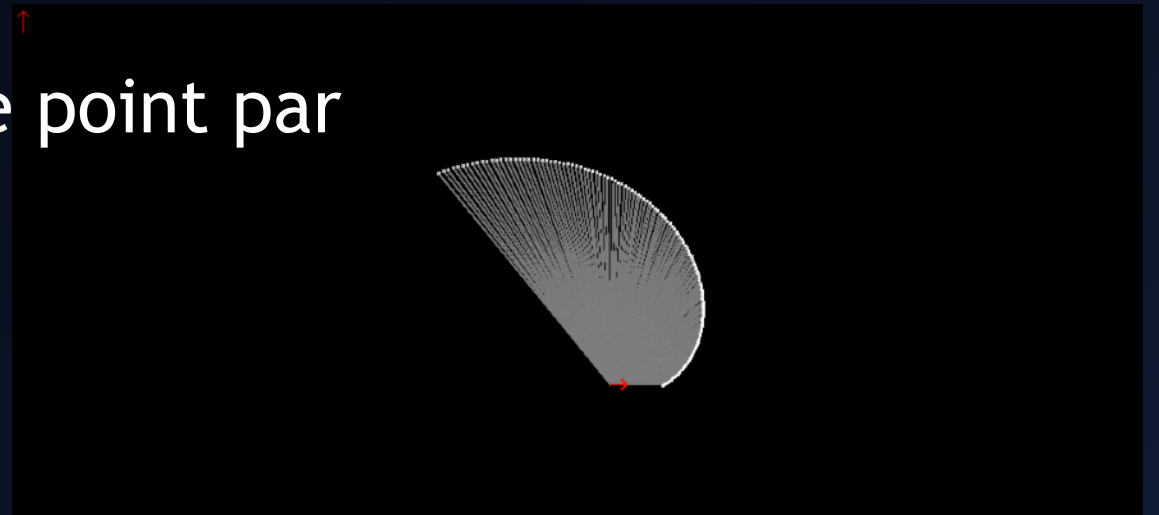
- Asservissement vitesse
- Fonction élémentaires précises
- Récupère les ordres sur le port série





# Connexion wifi

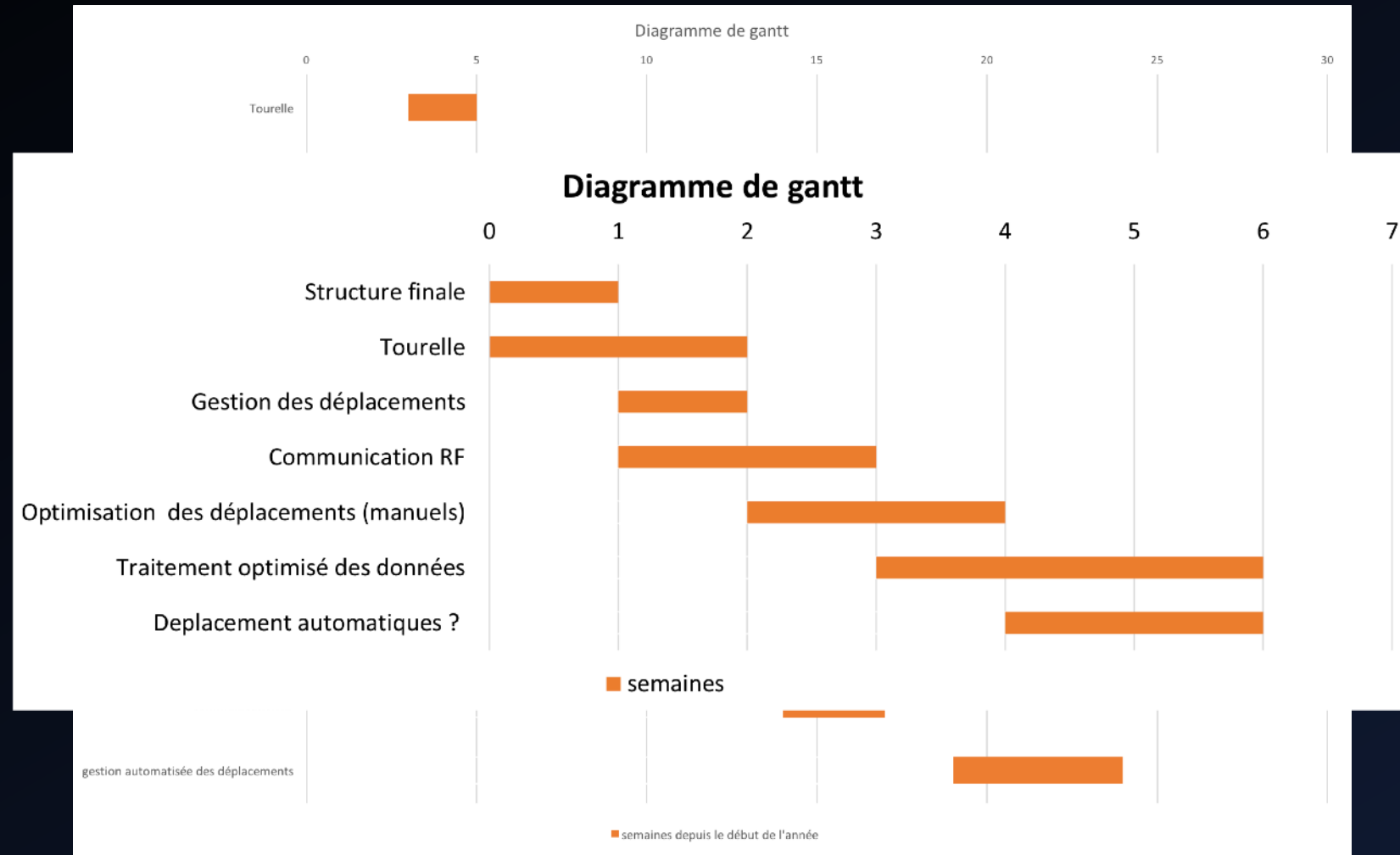
- Points nombreux => connexion wifi
- Se connecte grâce à un routeur : le téléphone
- Fonctionnel : génération de point par esp => affichage processing



# 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



# Conclusion

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