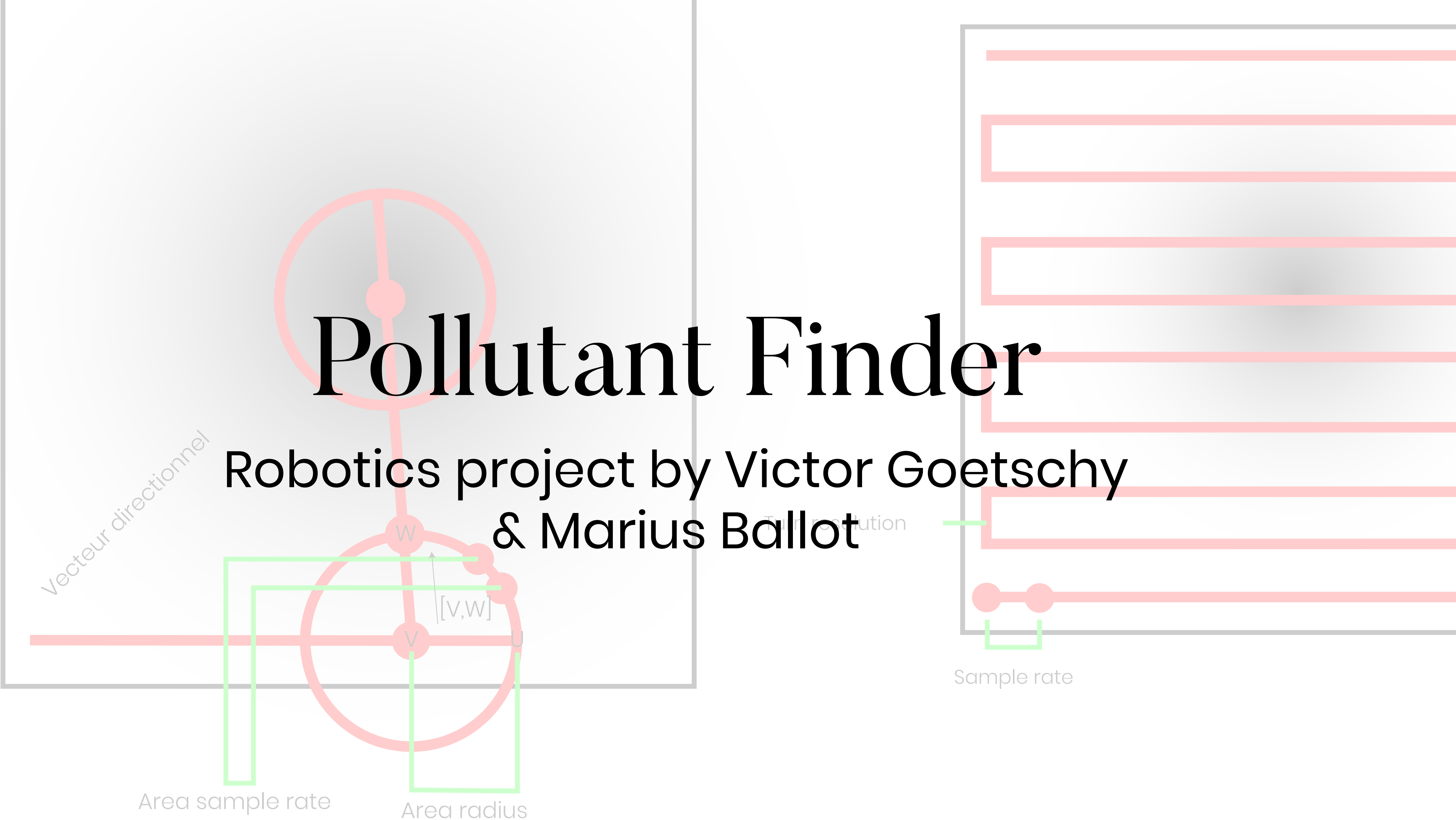


Robotics project by Victor Goetschy & Marius Ballot

& Marius Ballot



Mission 1

Solution 1: Area Scanner

Description

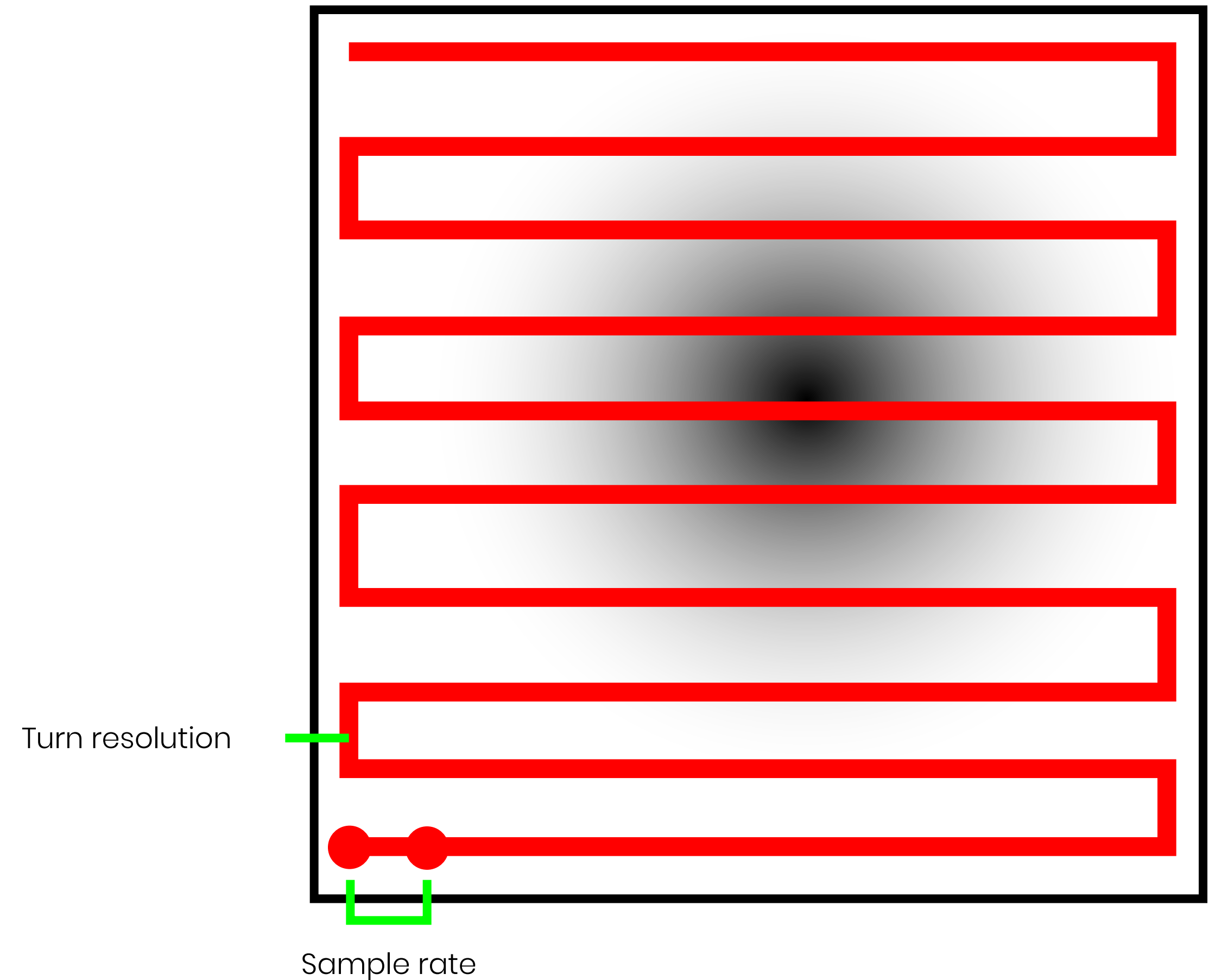
- Le robot parcourt l'intégralité de la zone en gardant dans un array les différentes intensités de polluant ainsi que le vecteur de position $[x,y]$ de cette intensité.
- La plus grande intensité sera la position de l'épicentre de la source.

Pros +

- 100% de réussite de l'algo.
- Fonctionne avec plusieurs épicentres locaux

Cons -

- Très peu optimisé
- Long
- Pas adapté si la zone n'est pas délimitée



Mission 1

Solution 2: Directional vector

Description

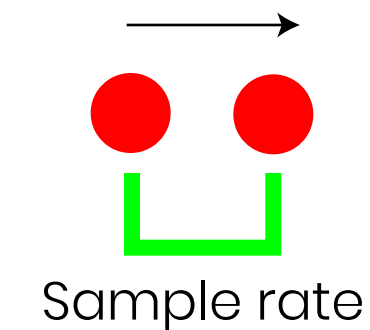
- Le robot possède un vecteur directionnel de départ. Il avance sur ce vecteur et échantillonne son tracé.
- Si l'échantillon de polluant sur la position courante (U) est moins fort qu'à la position précédente (V), le robot effectue un scan de manière circulaire avec pour centre V .
- Le robot échantillonne la zone courante durant son progrès sur le cercle.
- L'échantillon de polluant le plus fort sur ce cercle (s'il est plus fort qu'au point V), sur une position W , nous permettra de recalculer le vecteur directionnel à partir du point V .
- On répète l'opération jusqu'à ce qu'aucun des échantillons autour du point de rotation (V) d'un nouveau cercle de scan, ne soit plus grand qu'au point (V).

Pros +

- Optimisation des temps de recherches.

Cons -

- N'aura pas 100% de réussite avec plusieurs epicentre locaux.



Mission 2

Solution 1: Area Scanner

Description

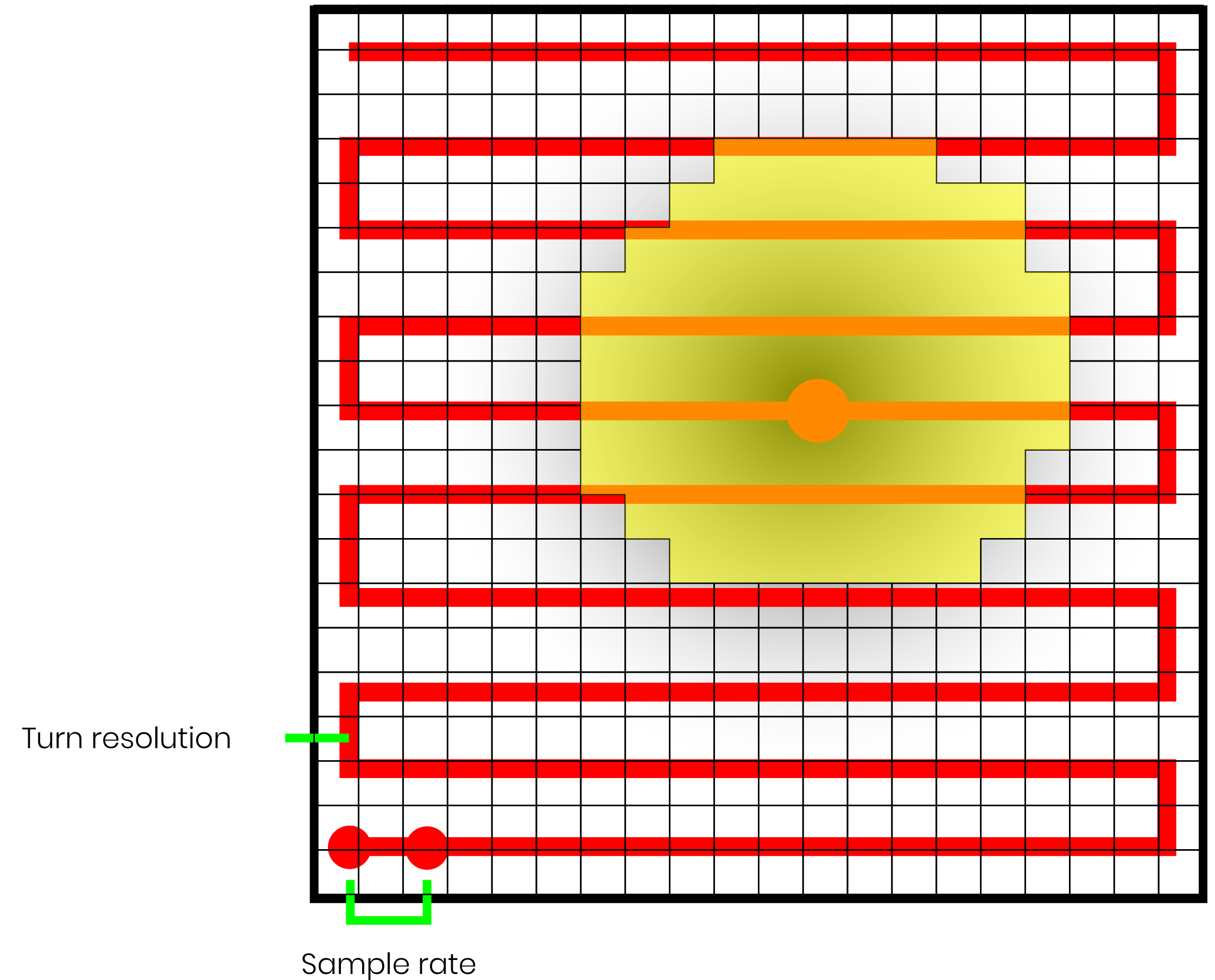
- En partant du principe de scan de la solution 1 de la mission 1, il nous faut définir un threshold à partir duquel un échantillon est considéré comme «dans la source» et garder la position de ces échantillons en mémoire pour ensuite les dessiner.

Pros +

- 100% de réussite de l'algo.
- Fonctionne avec plusieurs épicentres locaux

Cons -

- Très peu optimisé
- Long
- Pas adapté si la zone n'est pas délimitée



Mission 2

Solution 2: Ellipsoïde compute

Description

- En connaissant le ou les positions du/des différents épicentres, le robot, à la manière de la solution 2 de la mission 1, effectue un scan autour de l'épicentre et échantillonne des points sur ce cercle.
- Sachant que la forme du polluant est un ellipsoïde, il est facile de calculer la forme et orientation de cette dernière selon l'intensité du polluant autour de ce cercle.

Pros +

- Optimisation du temps.

Cons -

- Moins précis que la solution 1.

