

L'objectif est désormais de rendre le robot autonome. Pour cela il doit être capable de connaître sa position et de pouvoir cartographier son environnement. Des algorithmes, appelés SLAM (Cartographie et localisation simultanées) permettent de résoudre ce problème. Cependant, après recherche il apparaît que ces algorithmes sont trop complexes pour nous. Pour contourner le problème, on pourrait envisager un ensemble de règles heuristique (aller dans la direction la plus lointaine par exemple) simple et assez efficace. Cependant après d'autres recherches, il existe une plateforme de développement pour la robotique, ROS, qui permet de faciliter la création de robot grâce à des modules, ce qui évite de devoir réinventer la roue. ROS possède un module pour le SLAM. Il reste donc à choisir quelle méthode utiliser.