

Rapport Seance 4

Rouillon Cyril

1. Vérification des codes/modèle 3D en vue de la présentation orale

A l'occasion de la présentation orale j'ai repris nos codes ainsi que les modèles 3D pour vérifier et améliorer notre travail.

2. Modélisation 3D

Ajustement au niveau de la taille pour la modélisation 3D des 2 coques puis modélisation du pont reliant ces coques. La semaine prochaine je m'occuperai de l'impression de ces derniers

3. Début du travail sur les systèmes de déplacement intelligent

Maintenant que la base du projet est presque finie je vais commencer à m'occuper du système intelligent de déplacement pour cela il existe différents algorithmes. Le résultat de mes recherches m'amène à utiliser un LIDAR afin de pouvoir repérer l'environnement du robot et après d'utiliser ces données pour le déplacement.

On va s'inspirer du système des robots aspirateur.

L'idéal serrait d'arriver à un résultat comme ceci pour la cartographie du Roboat.

