

Rapport Séance 1

Rouillon Cyril

Objectif : Mettre en place le simulateur du robot afin de pouvoir créer un système de déplacement intelligent (SIDD) .

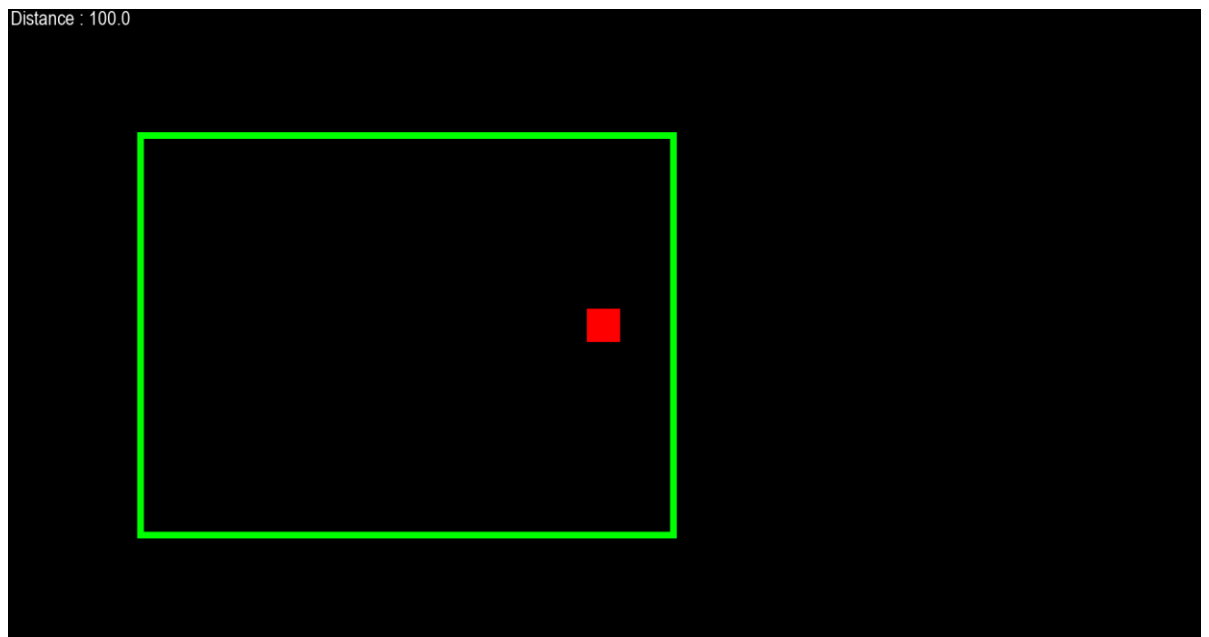
1. Création du moteur graphique

Pour cela je décide d'utiliser le langage python car je pour faire de l'algorithmie et utiliser un petit moteur graphique ce langage suffit largement.

Le moteur graphique va être fait avec la librairie PyGame.

Le code est disponible sur le GitHub mais il va évoluer au cours des séances.

Actuellement j'ai créer un robot (représenté par le carré rouge), des murs (rectangle vert) et un laser permettant de mesurer la distance au prochain mur, pour l'instant il ne calcul que la distance avec le mur de droite.



2. Recherche algorithme de déplacement intelligent.

Actuellement mon problème principal est de trouver comment faire pour que le robot passe partout dans le port afin de ramasser tous les déchets.

Pour cela je me renseigne sur les robots similaire et leur fonctionnement ainsi que sur les robots aspirateur et les système Lidar.