Rapport du projet de système embarqués et robotique

Photo

Table des matières

[1. Introduction 2](#_Toc102902768)

[2. Principe de fonctionnement 2](#_Toc102902769)

[2.1. Déplacement dans l’environnement 2](#_Toc102902770)

[2.2. 2](#_Toc102902771)

[3. Organisation du code 2](#_Toc102902772)

[4. Résultats 2](#_Toc102902773)

[5. Conclusion 2](#_Toc102902774)

[6. Référence 2](#_Toc102902775)

# Introduction

Dans le cadre de ce projet, nous avons essayer de mettre en place le logicielle d’un robot aspirateur avec les contraintes que vous avions sur l’E-puck2. Nous avons donc en premier le nettoyage de la pièce. Puis quand le nettoyage est fini, nous avons une phase de recherche de la station de recharge simuler par une ligne noire sur le mur. On se gare devant cette ligne noire pour simuler la charge.

# Principe de fonctionnement

## Déplacement dans l’environnement

## 

# Organisation du code

## Organisation générale

## FSM

## Interaction entre les threads

# Résultats

# Conclusion

# Référence