P1 (plan) : Bonjour | lecture du titre | prés succincte du plan

P2 (plan simulateur) : Trans° | Sim parce que imp, tester sans contraintes tech

P3 (Unity) : Moteur 3D et Physique très performant

P4 (diff robots) : Noms robots | Comparaison rapide

P5 (image éditeur) : Présentation très très rapide éditeur

P6 (controller) : 2 scripts | 1 sur le robot | 1 sur les chenilles

P7 (module Lidar) : 4 fonctions principales

P8 (SendRay) : gère 1 rayon, cherche le point de contact le plus proche de l’émetteur

P9 (SNW H/C) : émet une matrice de rayons, de directions différentes | cône presque pareil

P10 (EDM) : Lit les normes des rayons et les mets dans une matrice

P11 (EDM image) : Utilisation graphique, crée une image à partir des infos des rayons

P12 (plan méthodes) : Trans° | Bcp de méthodes possibles | prés cartes d’occupations | près idée reco formes | drones

P13 (carte occ°) : Sim / doc | Expl principe couches | pistes appro

P14 (méthode de calcul) : Lien Lidar | expl°

P15 (fonctions occ) : 3 f° | parcours découpe le rayon pour colorier les pixels dans la carte | update actualise la carte

P16 (parcours) : fais des rayons plus petits et les adapte dans le quadrillage

P17 (update) : lit la carte des rayons et la met dans une matrice en fonction | transforme cette matrice en texture (pixel par pixel) | PRINCIPE DECOUPAGE FRAME

P18 (drone) : méthode prèc appq à drones : forêts, mars etc | drone comm avec robot la carte obt