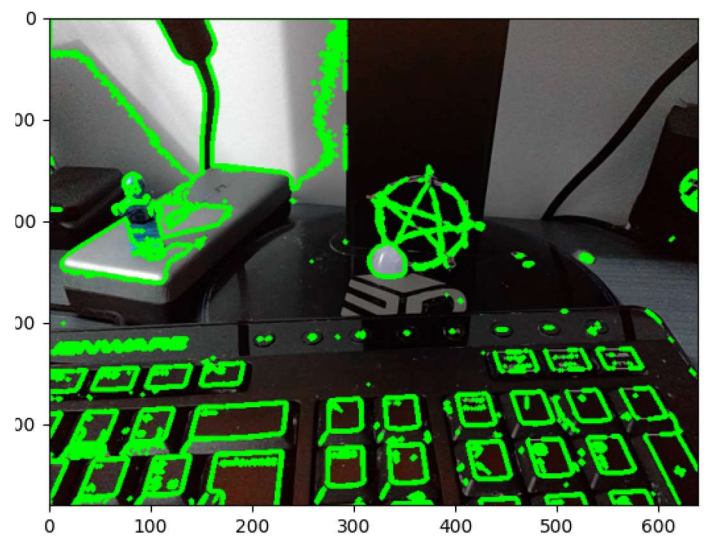
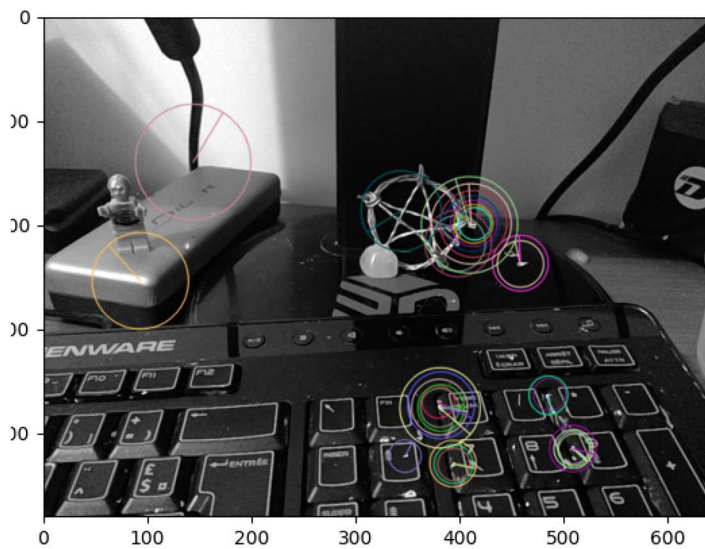
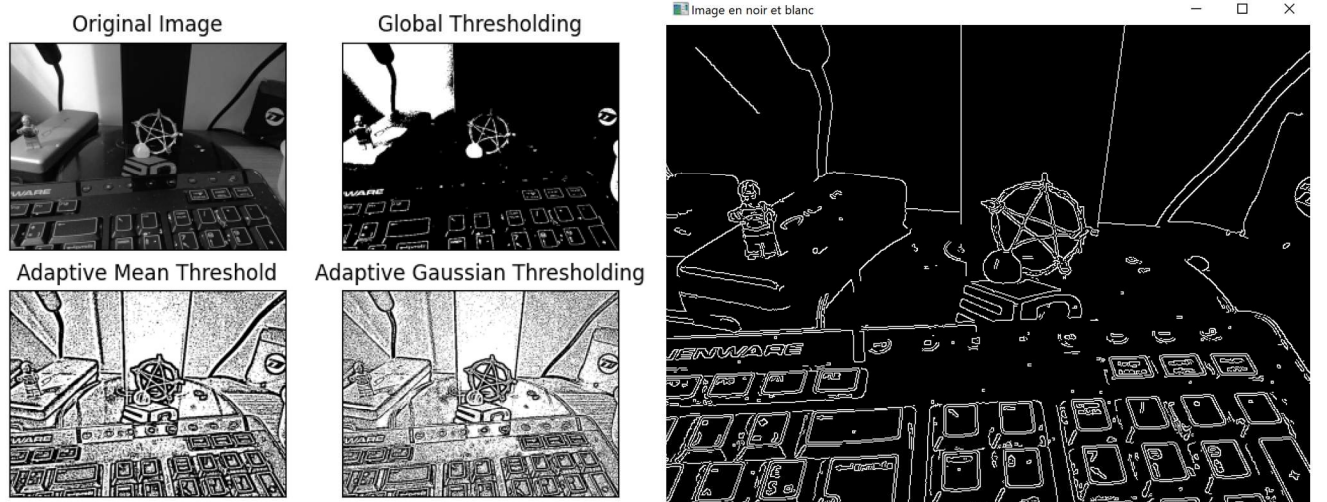


- Réparation des branchements du moteur car débranchement d'un des câbles (noir à gauche et rouge à droite)
- Faire fonctionner le module wifi
- Faire de l'analyse sur les images prises par la caméra :

Figure 1



- Avancement sur la détection des contours :



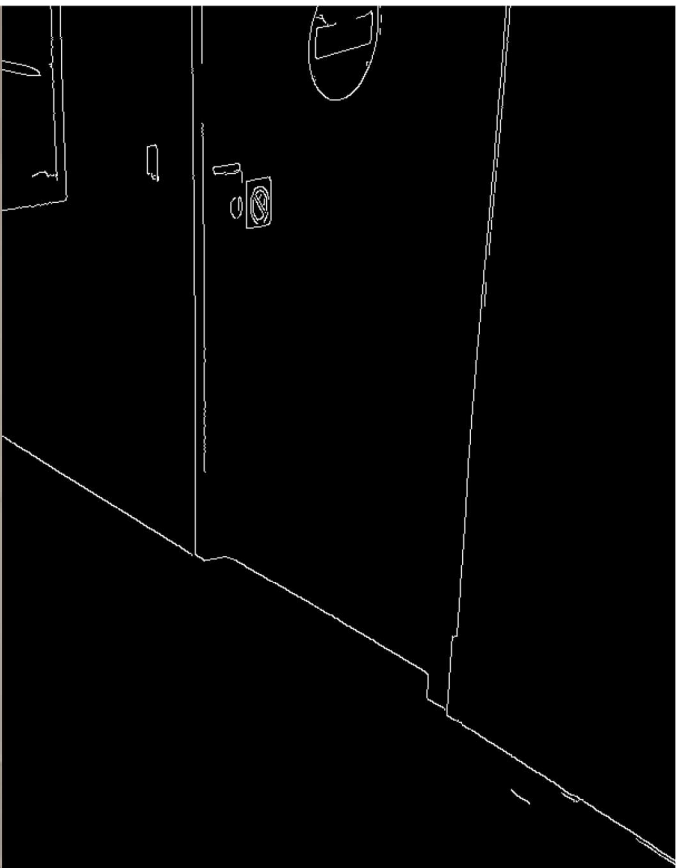
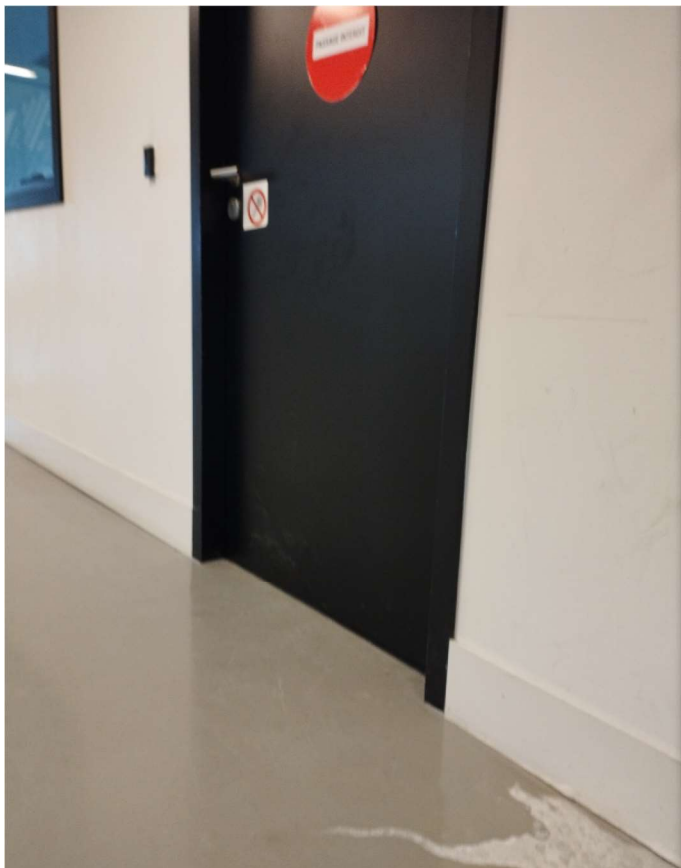
contour image



image de points

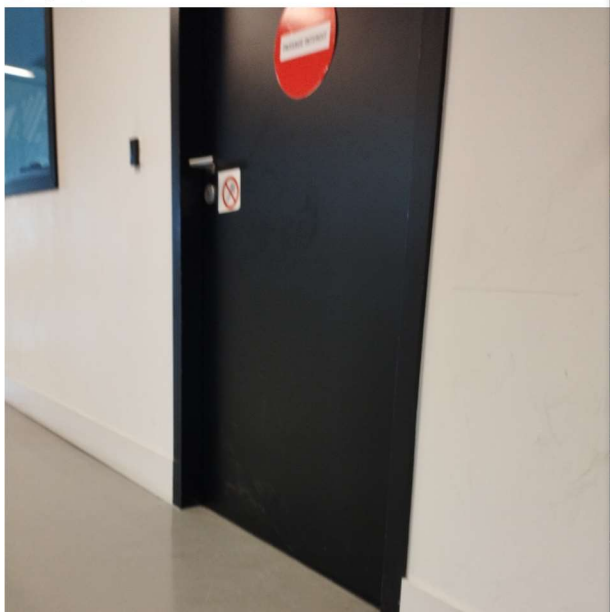


- Sur les portes de Polytech

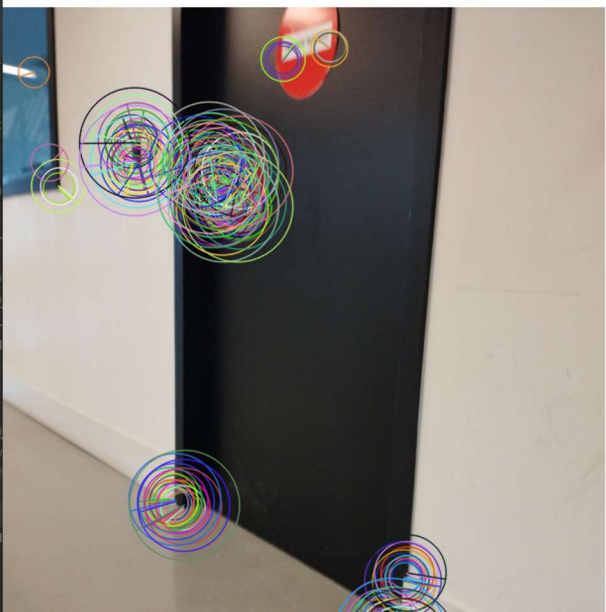


- Détection des poignées grâce au point d'intérêt de l'image

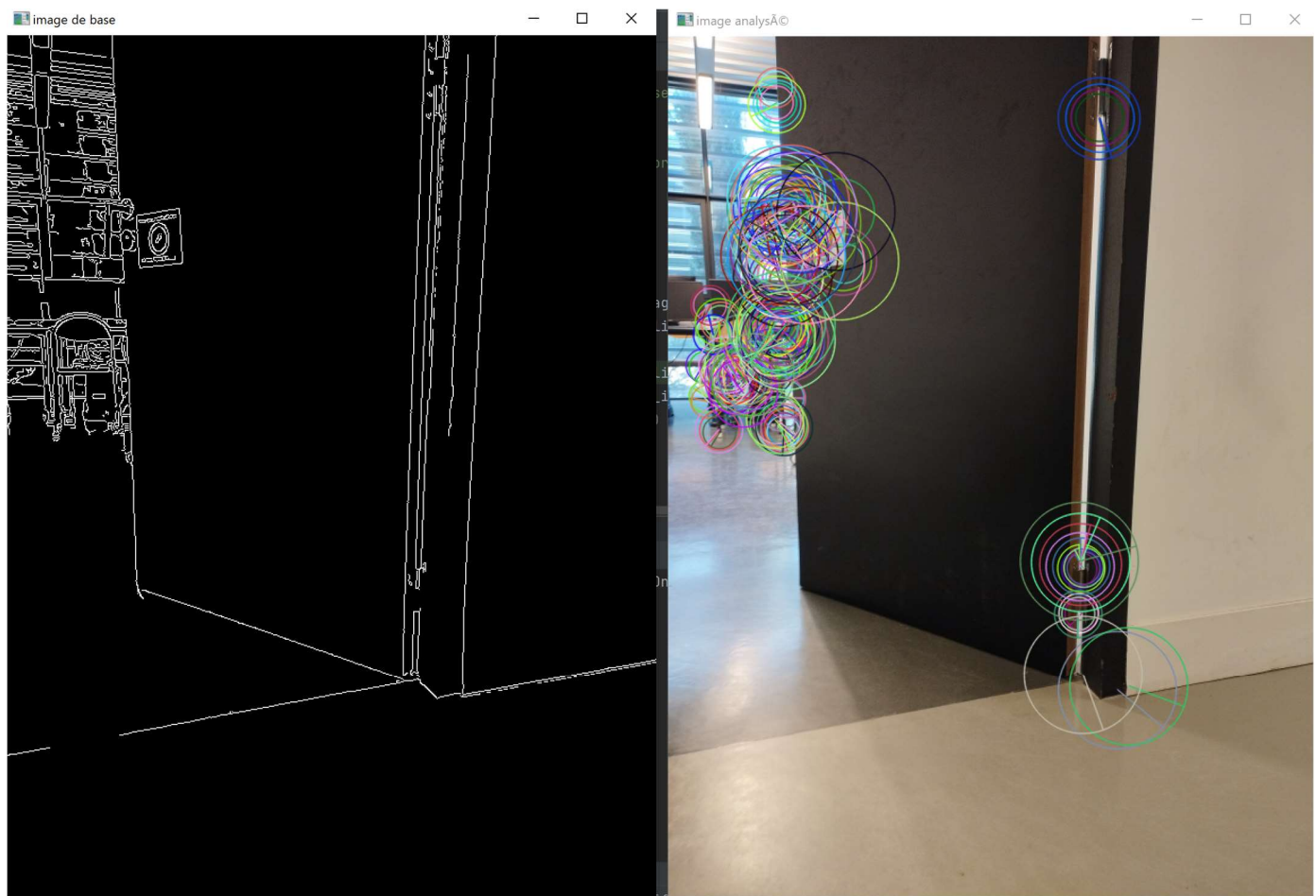
image de points



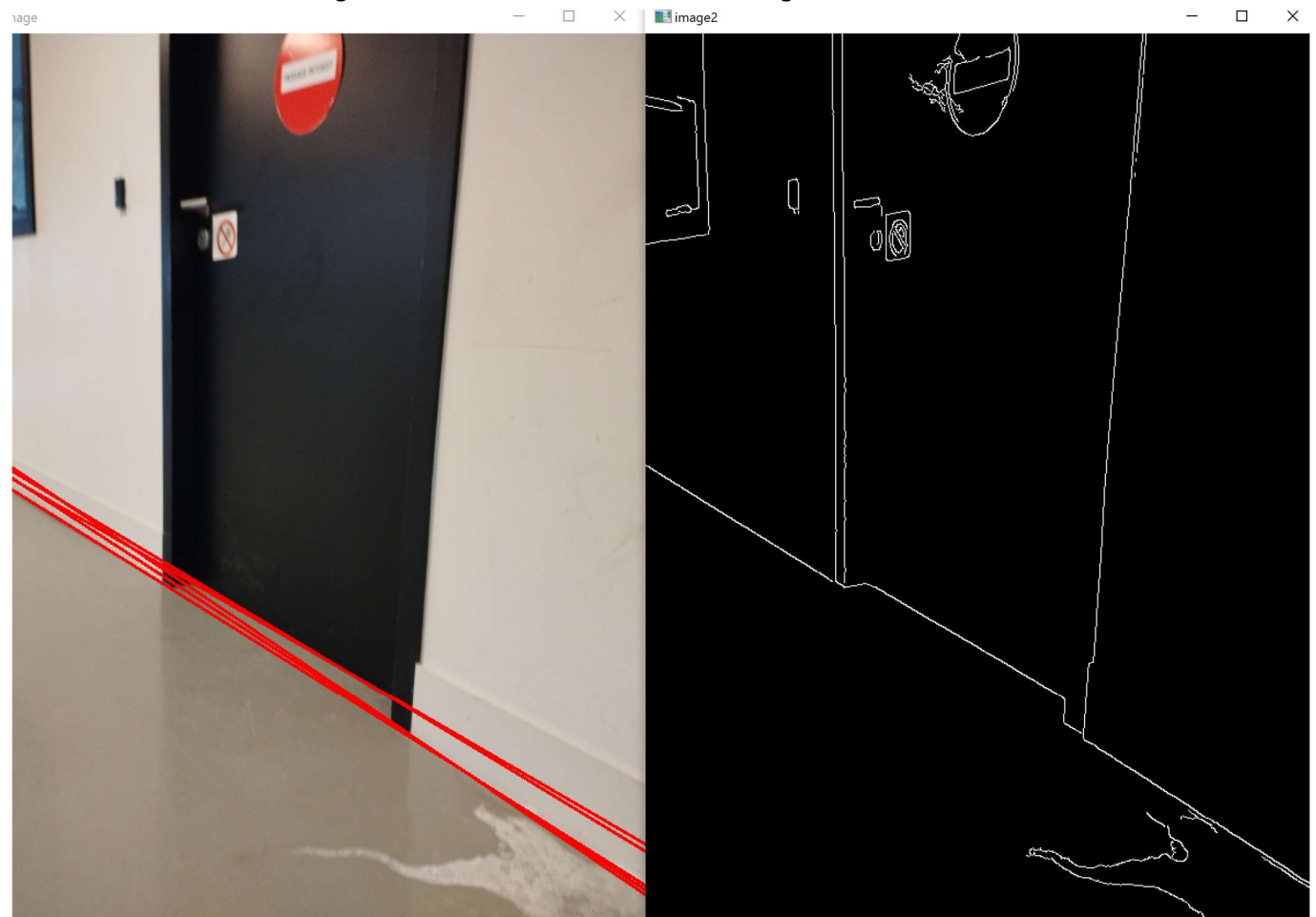
contour image

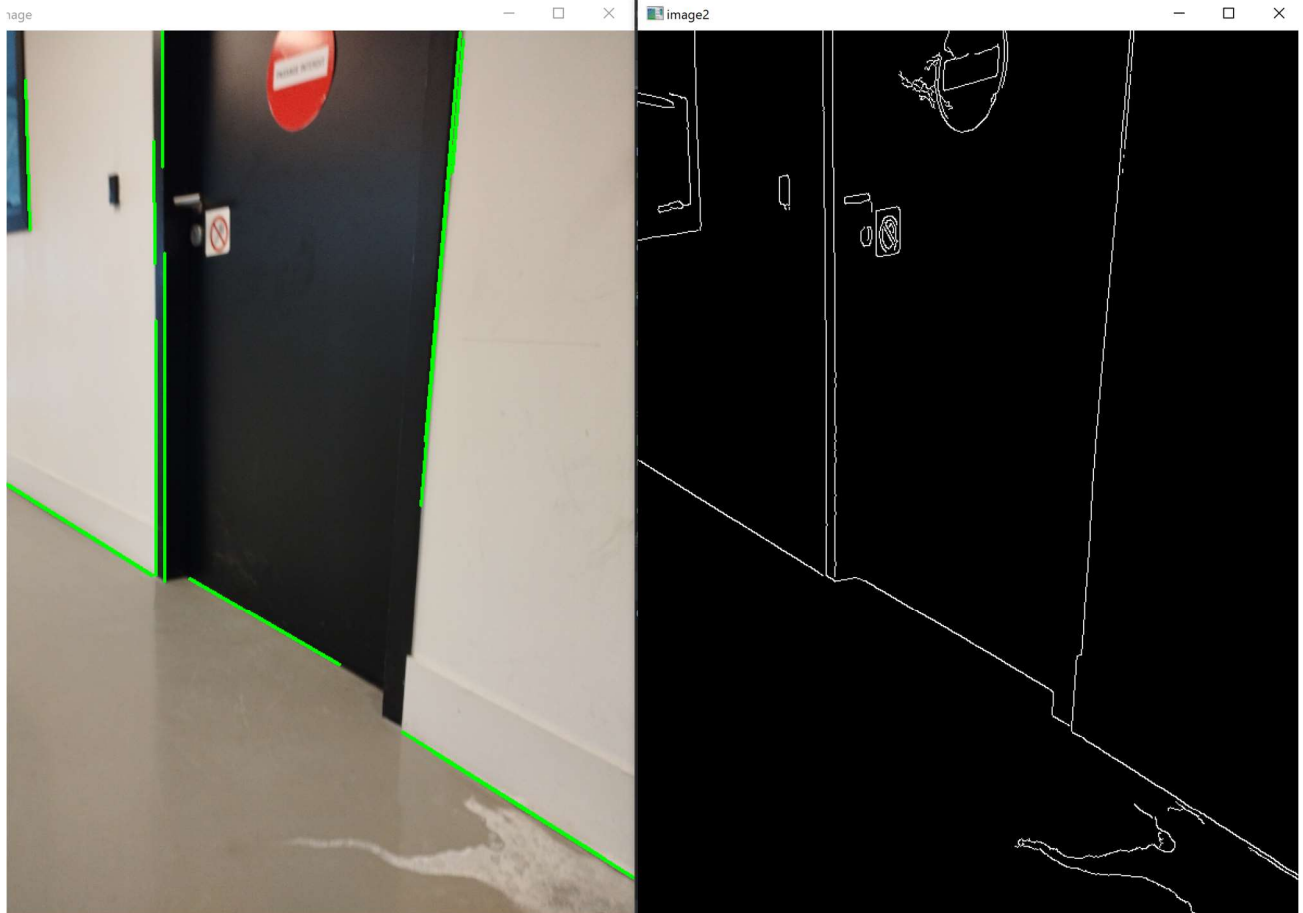




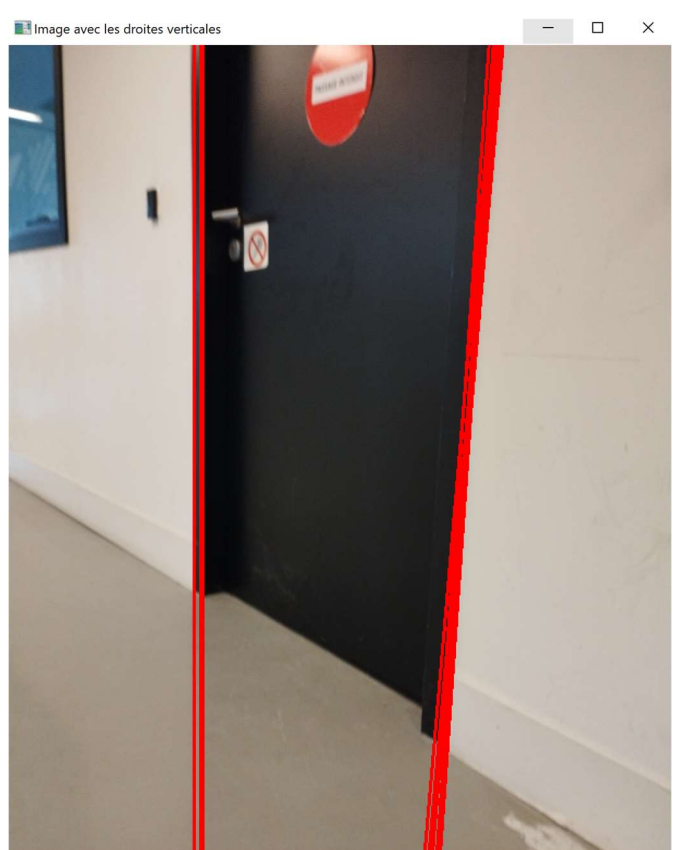


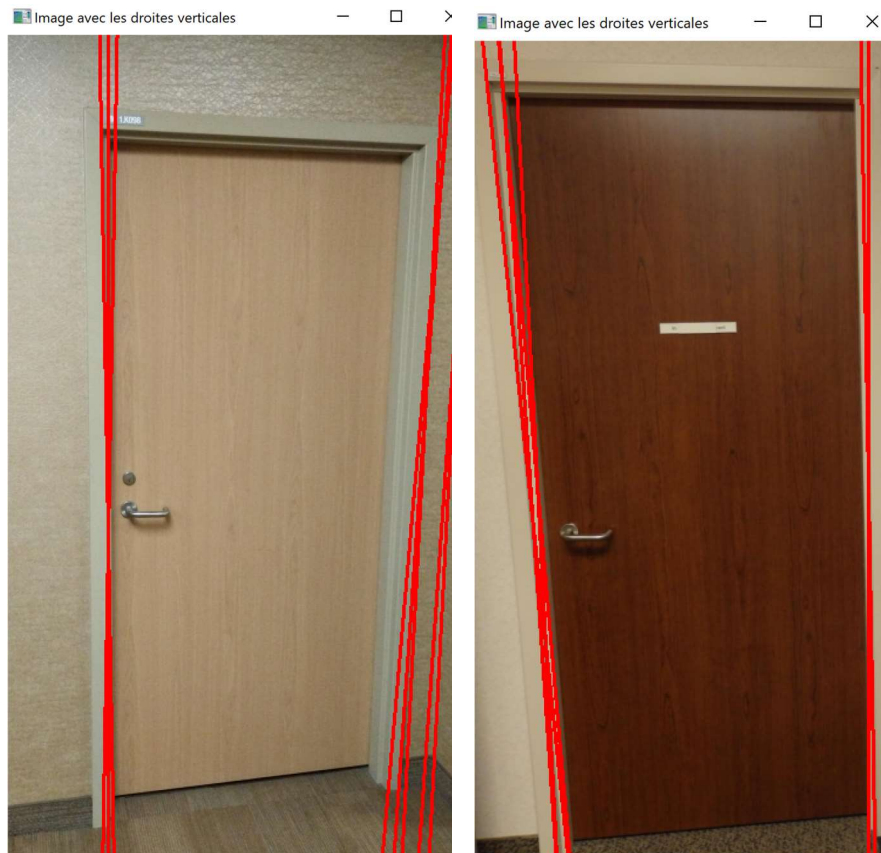
- Trouver des lignes droites avec la transformée de Hough





- Isoler uniquement les lignes verticales (d'une certaine longueur pour éviter de détecter les fenêtres)





- Fabrication de la porte que l'on devra ouvrir
- Test d'ouverture par poussé avec le robot

