

# Projet Transversal

Hugues Farthouat – Pierre Gosson – Reda Laborieux

Capucine Jumelle – Antoine Kleitz – Alexandre Vernet

## Bilan du jalon 1



## Bilan de la présentation du jalon 1

Lors de notre dernière présentation de projet, nous avons pu constater que dans l'ensemble tout s'était bien passé. Malgré tout, quelques points ont été abordés et méritent d'être évoqués.

Tout d'abord, des questions ont été soulevées concernant la typographie de notre site internet que nous ne souhaitons pas modifier puisqu'il reflète bien l'objectif ludique de notre robot.

De plus, l'objectif du jalon 1 était de développer le mode suiveur du robot grâce à la reconnaissance de la couleur rouge. Il a été demandé si nous envisagions de laisser à l'utilisateur la possibilité de choisir la couleur à suivre. Nous avons pris note de cette remarque et nous allons en discuter afin de voir s'il est possible d'intégrer cette option. De plus, des pistes d'amélioration et de vigilance concernant notre code nous à été donné (prendre en compte que la surface à détecter n'est pas la même en fonction de la distance. Nous allons discuter des solutions que nous avons à notre disposition: soit modifier notre code, soit mettre dans la notice qu'il faut d'abord se placer au plus près du robot pour qu'il "bloque" la couleur).

Cependant, nous avons rencontré un problème d'organisation lors de la remise de nos rapports. Nous allons nous assurer que cela ne se reproduise plus à l'avenir.

Nous sommes également déçus de ne pas avoir pu démontrer pleinement nos compétences en matière de programmation de robots. Nous savons cependant que nous allons avoir l'occasion de le montrer dans le futur.

Enfin, nous avons comparé notre avancement par rapport aux autres équipes et nous constatons que nous sommes dans les temps. Toutefois, nous devons continuer à travailler assidûment pour ne pas prendre de retard et réussir à atteindre nos objectifs.

En conclusion, nous sommes conscients des points à améliorer et nous allons travailler pour y remédier. Nous sommes globalement satisfaits de notre avancement et de la cohésion de notre équipe.

## Objectifs du jalon 2

Après avoir discuté avec tous les membres de l'équipe, nous avons réalisé qu'il était important de se concentrer sur la réalisation de notre robot autonome pour le jalon 2. Ce robot devrait être capable de rouler de manière autonome et d'éviter les obstacles grâce à l'utilisation

de télémètres ultrasons et/ou infrarouges. Nous prévoyons également, pour la fin du jalon 2, de finaliser (ou presque) les modes 2 et 3 de notre robot. Le mode "perroquet" permettra à notre robot d'écouter et de répéter ce qu'il entend, tandis que le mode "fuyard" lui permettra de fuir un son différent de l'ambiance sonore. Ce mode 2 nous paraît ambitieux pour le moment. Nous avons donc décidé de continuer à travailler dessus mais nous nous réservons le droit de le modifier en fonction de l'avancement de notre projet global.