



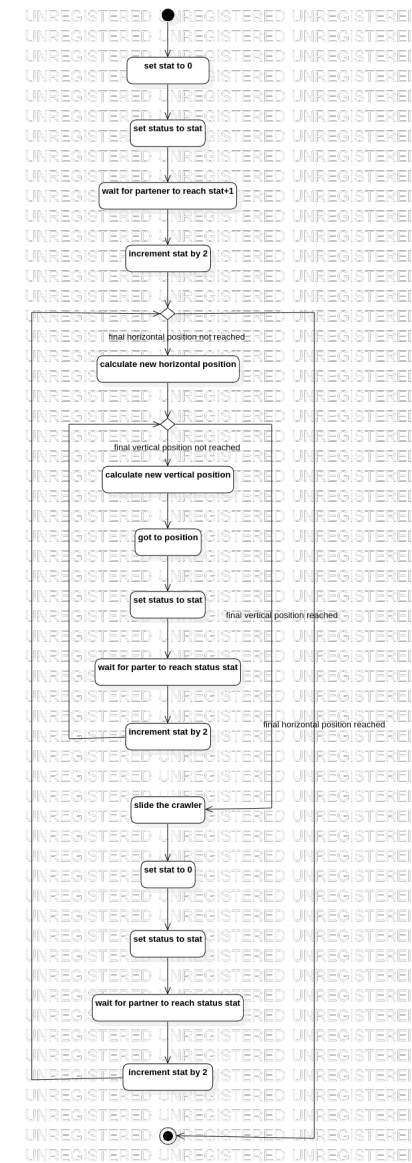
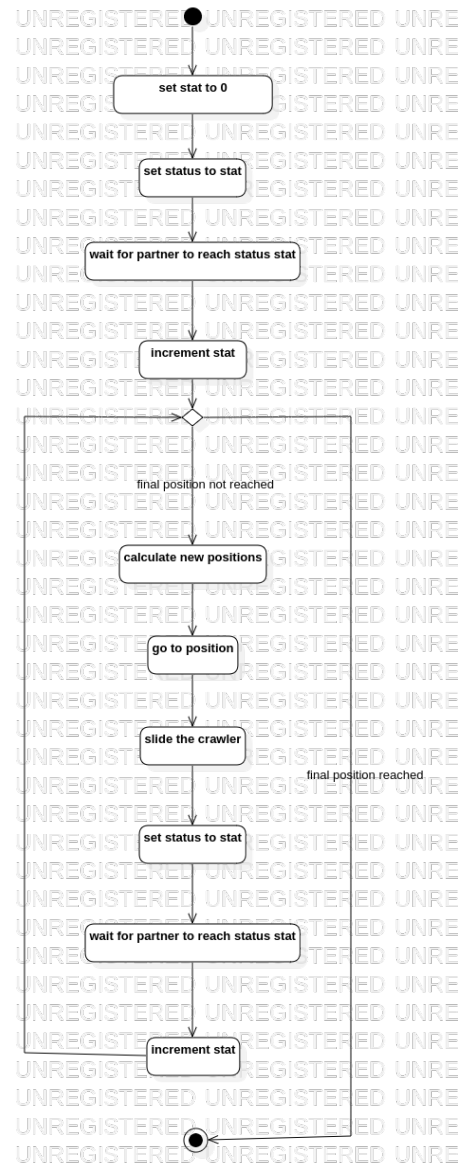
PFE / Master Thesis

Semaine 9

Simulation

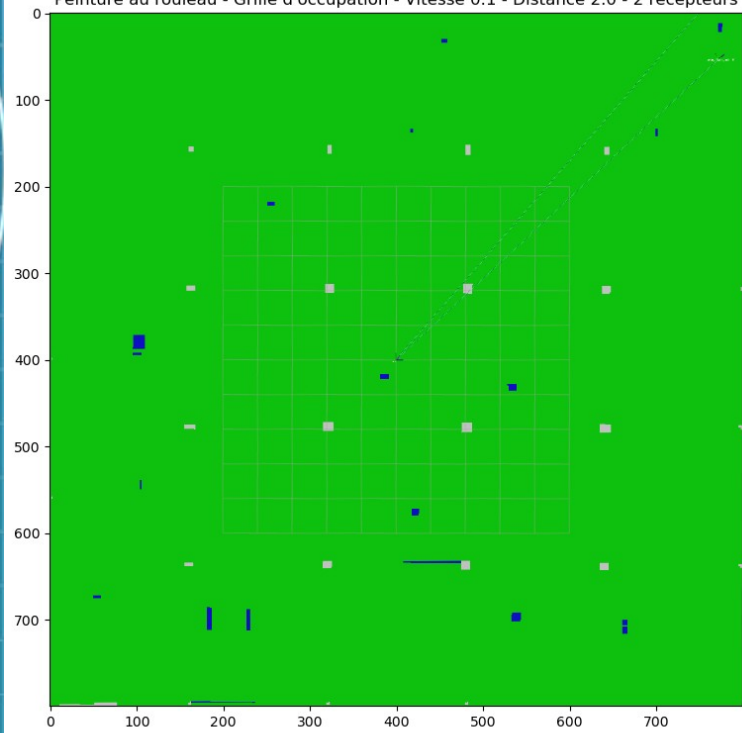
- Bug “zones non corrodées marquées comme corrodées”.
 - Utilisation de antenna_link avec une position surélevée par rapport au sol.
- Dessinage de la grille d'occupation.
 - Les cellules marquées comme non corrodées ne peuvent plus devenir marquées comme corrodées.
- Ski nordique.
 - Mission implémentée
 - Repassage avec déphasage
- Diagramme d'activité pour les deux missions.

Diagramme d'activité des deux missions

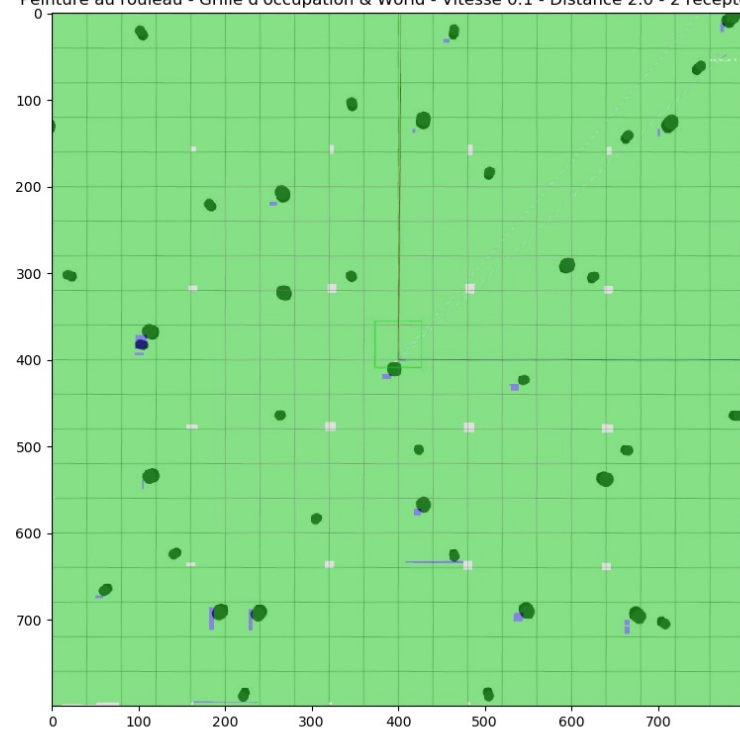




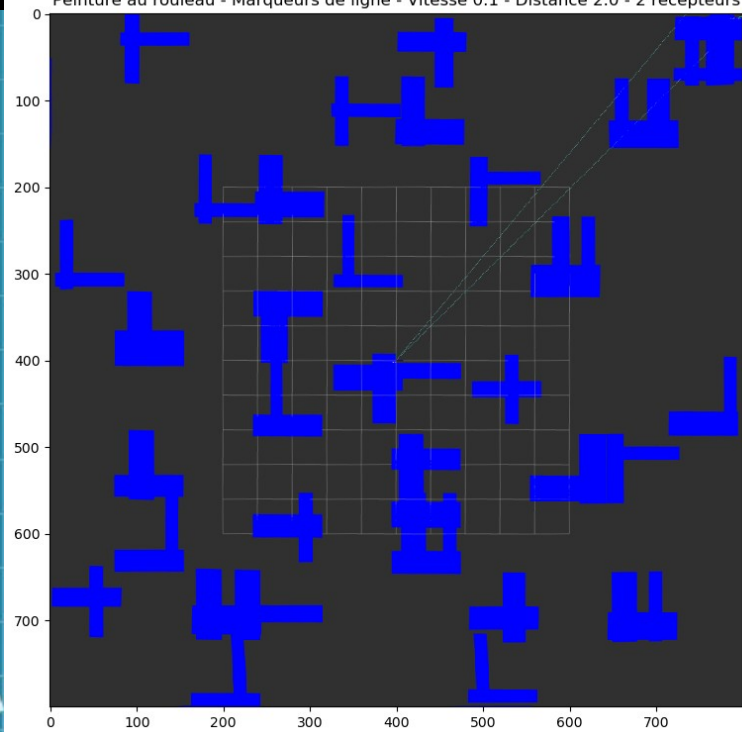
Peinture au rouleau - Grille d'occupation - Vitesse 0.1 - Distance 2.0 - 2 récepteurs



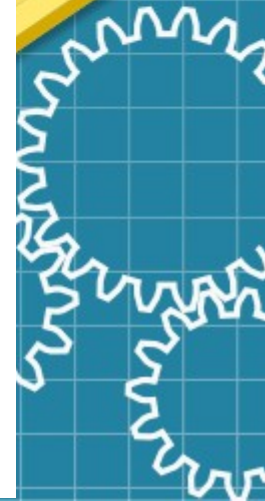
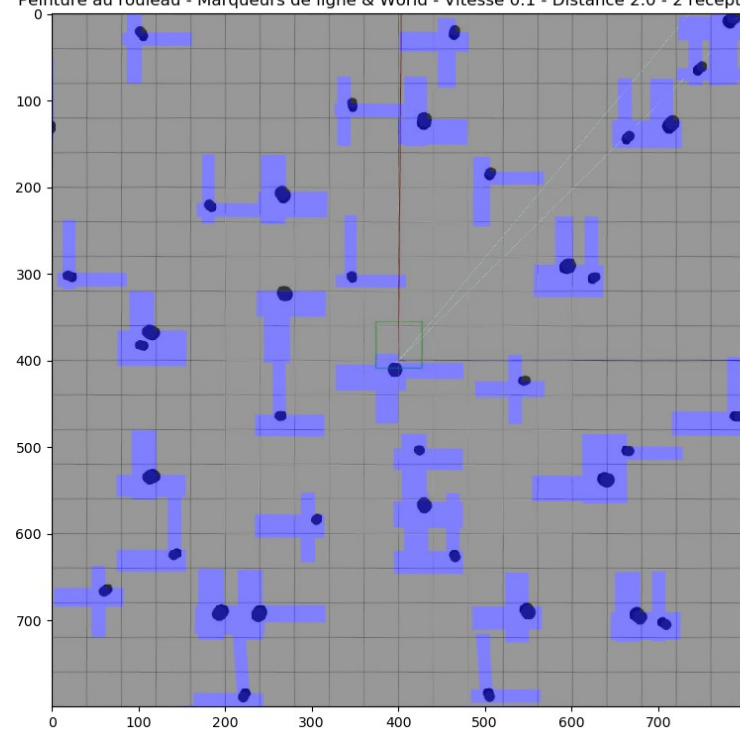
Peinture au rouleau - Grille d'occupation & World - Vitesse 0.1 - Distance 2.0 - 2 récepteurs

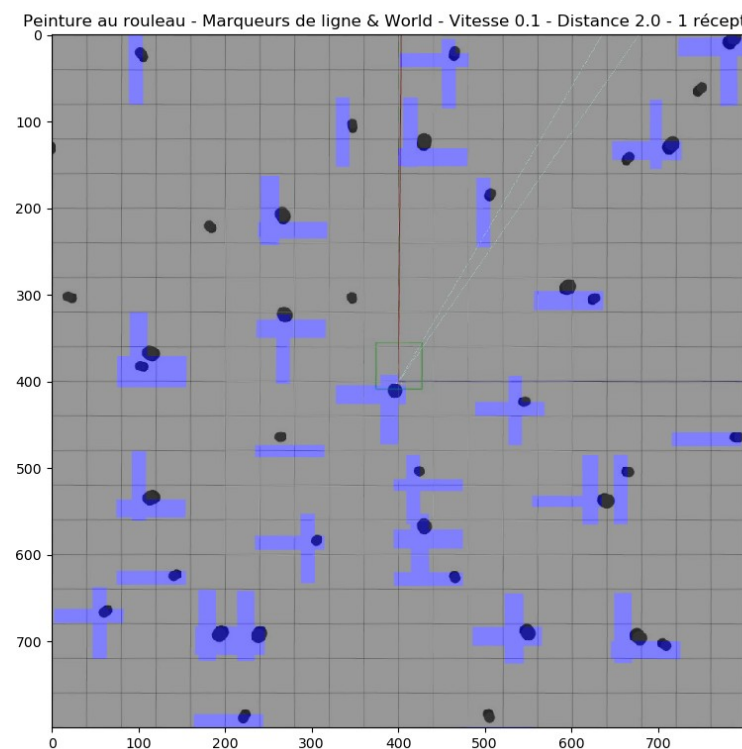
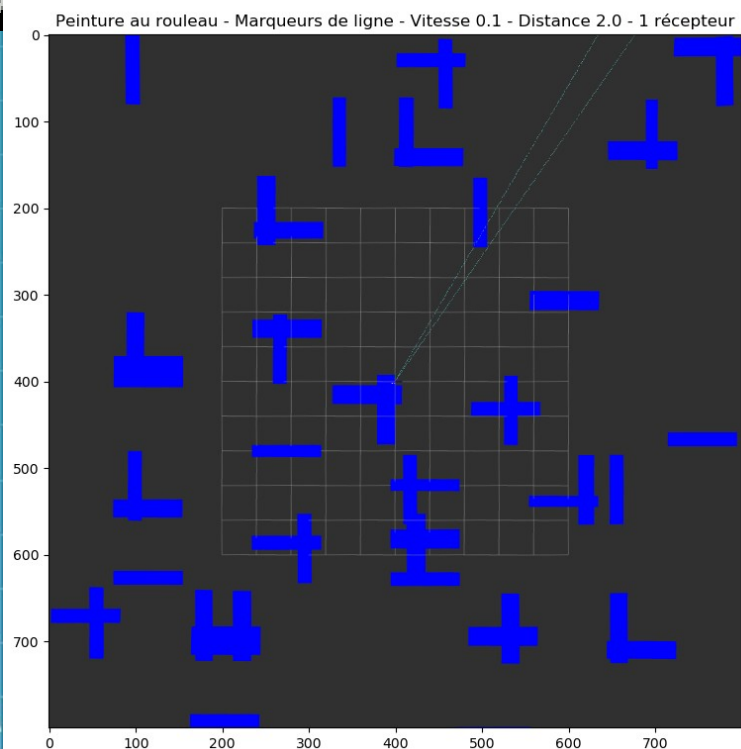
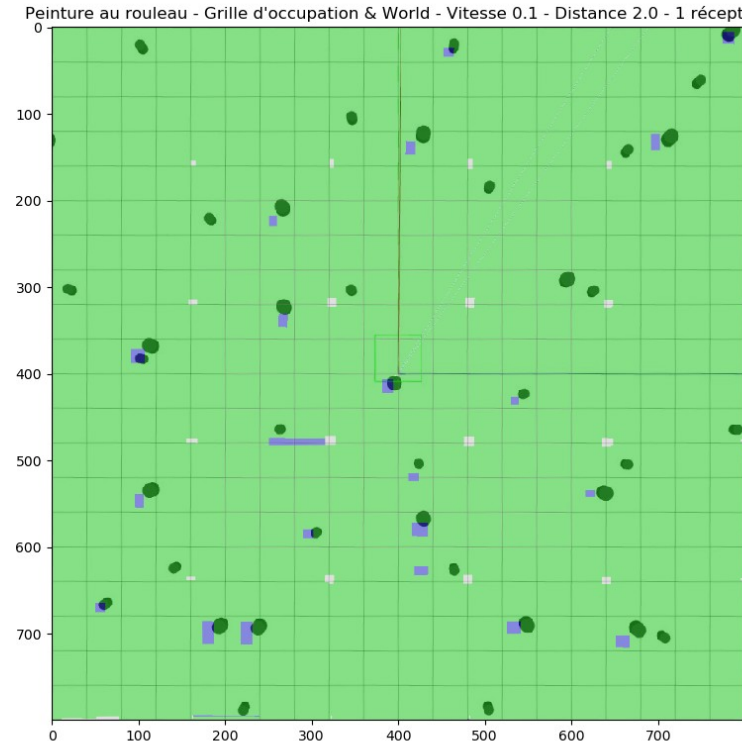
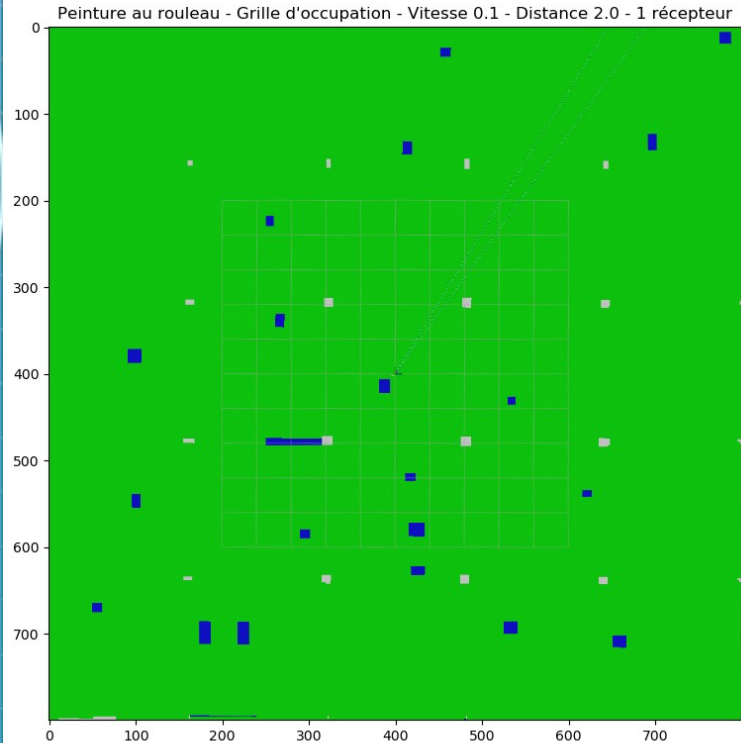


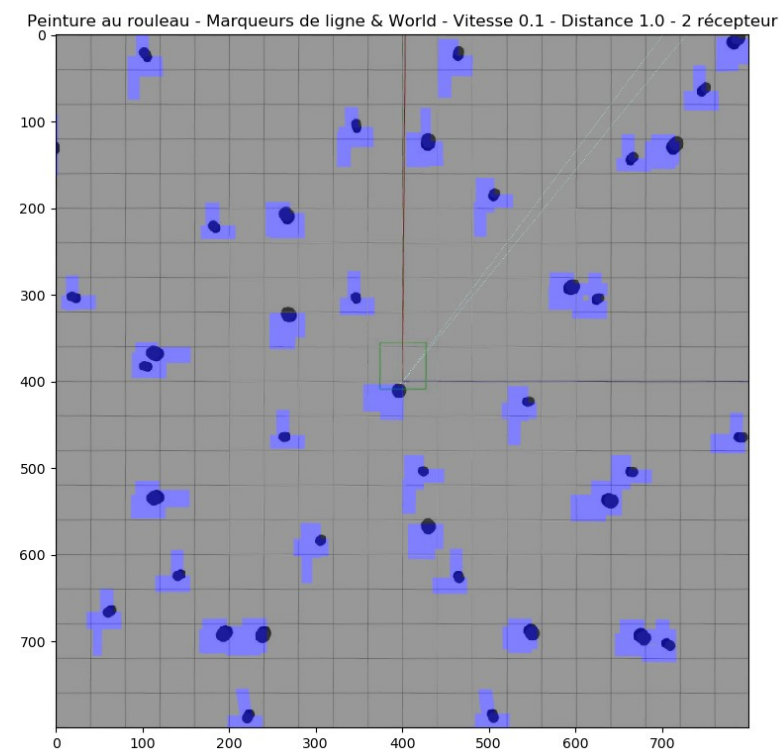
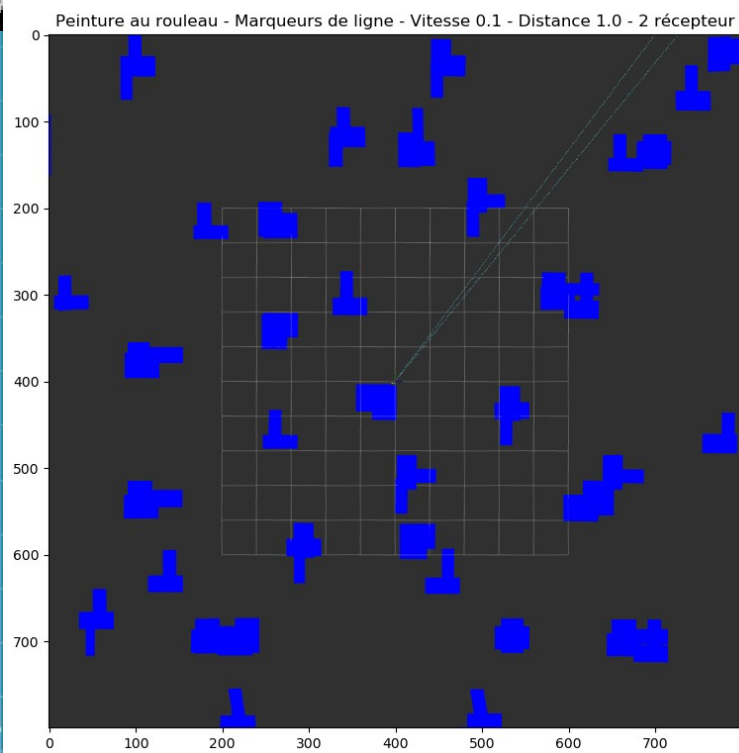
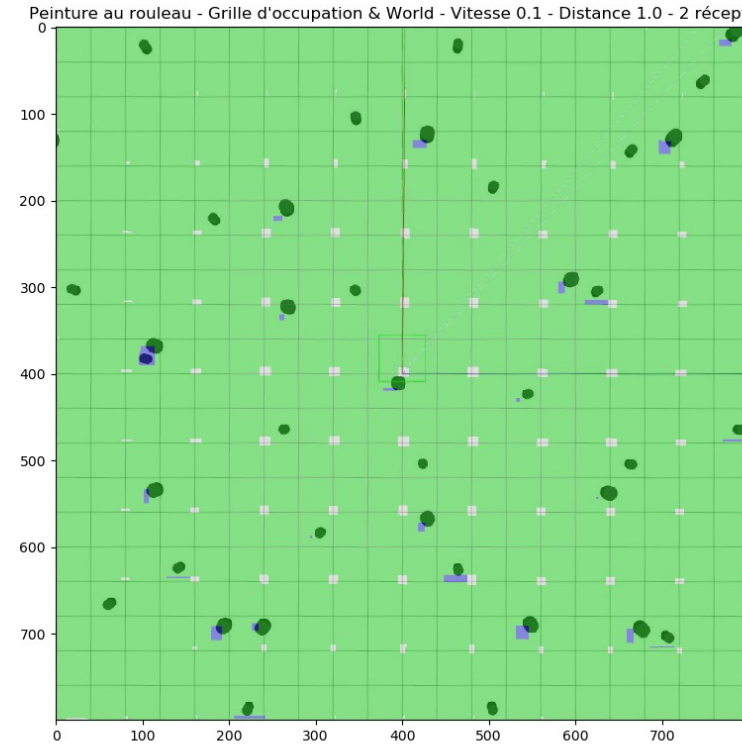
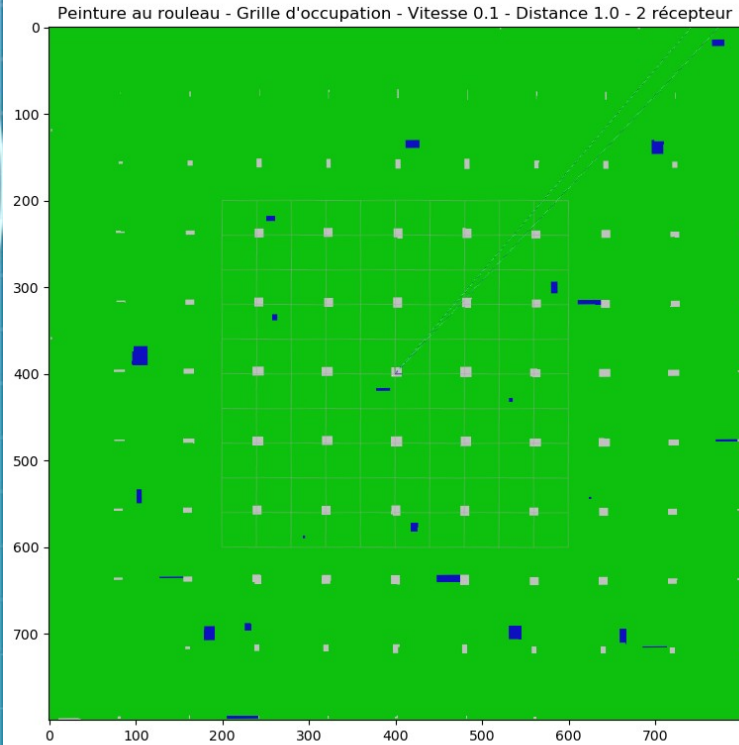
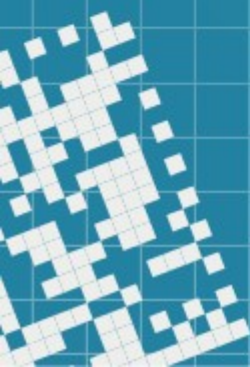
Peinture au rouleau - Marqueurs de ligne - Vitesse 0.1 - Distance 2.0 - 2 récepteurs



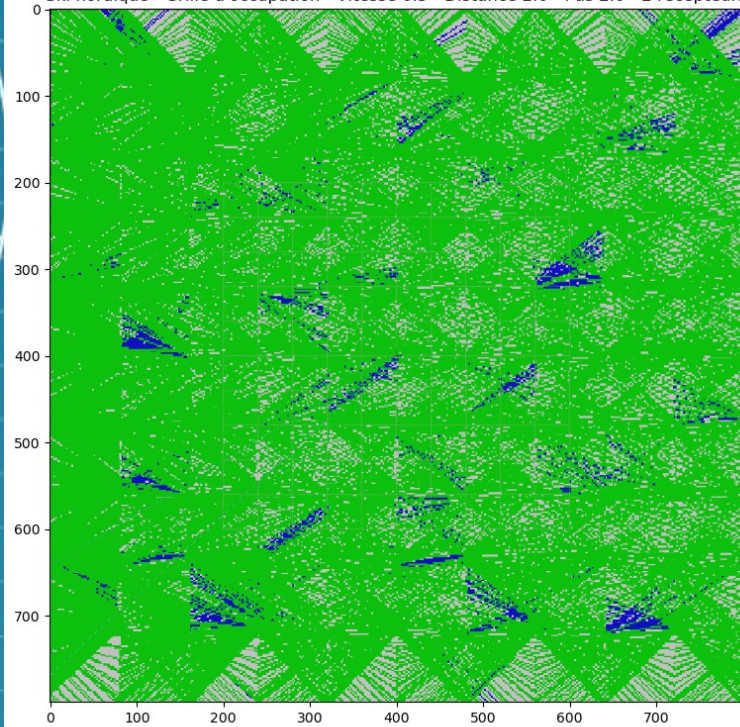
Peinture au rouleau - Marqueurs de ligne & World - Vitesse 0.1 - Distance 2.0 - 2 récepteurs



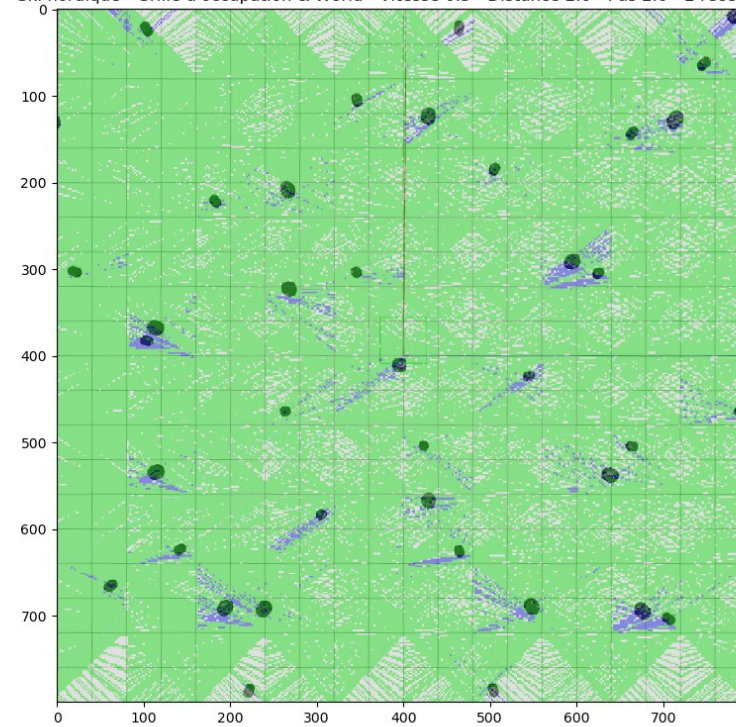




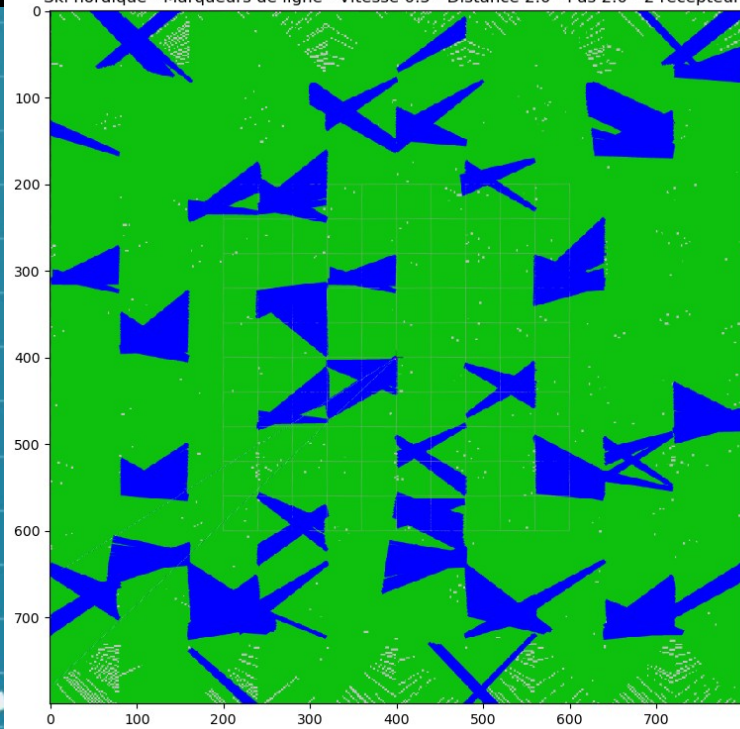
Ski nordique - Grille d'occupation - Vitesse 0.5 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



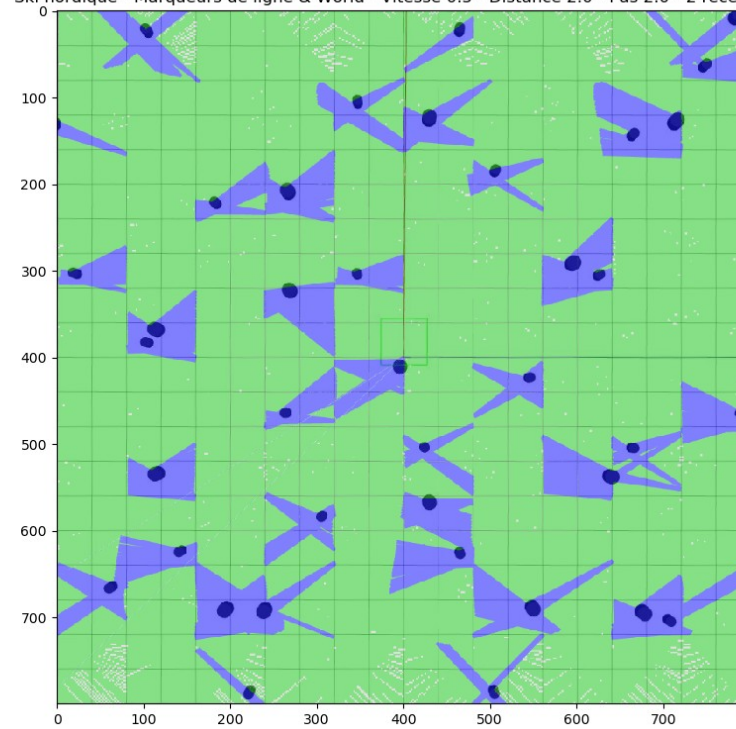
Ski nordique - Grille d'occupation & World - Vitesse 0.5 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



Ski nordique - Marqueurs de ligne - Vitesse 0.5 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs

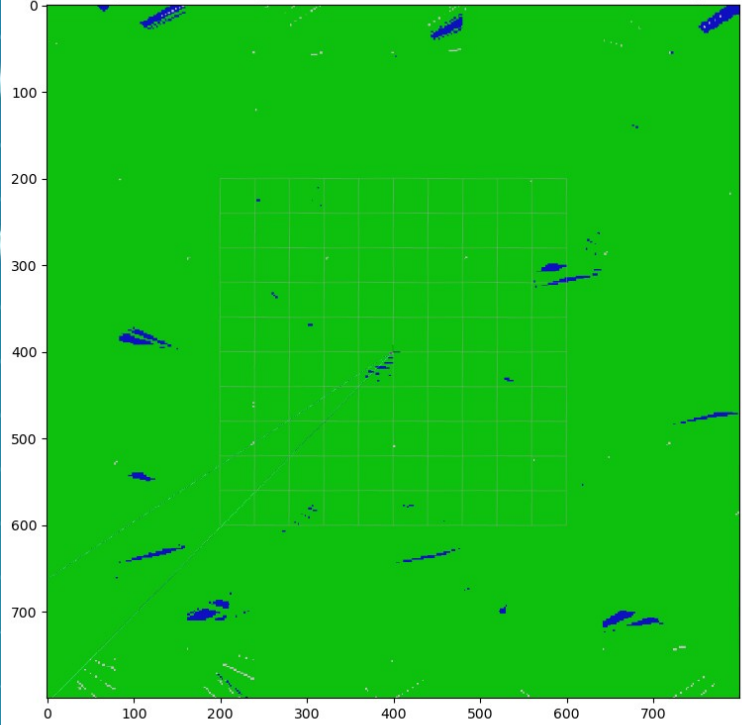


Ski nordique - Marqueurs de ligne & World - Vitesse 0.5 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs

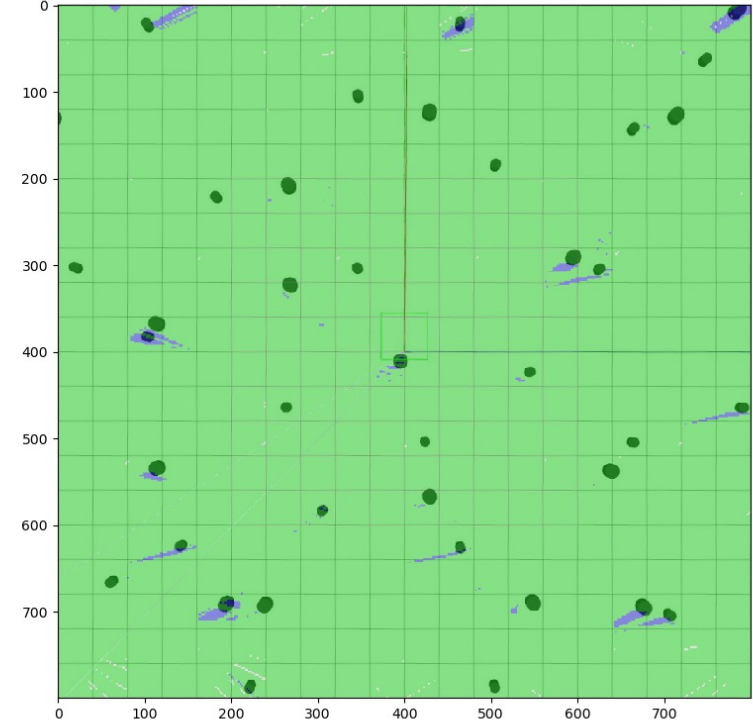




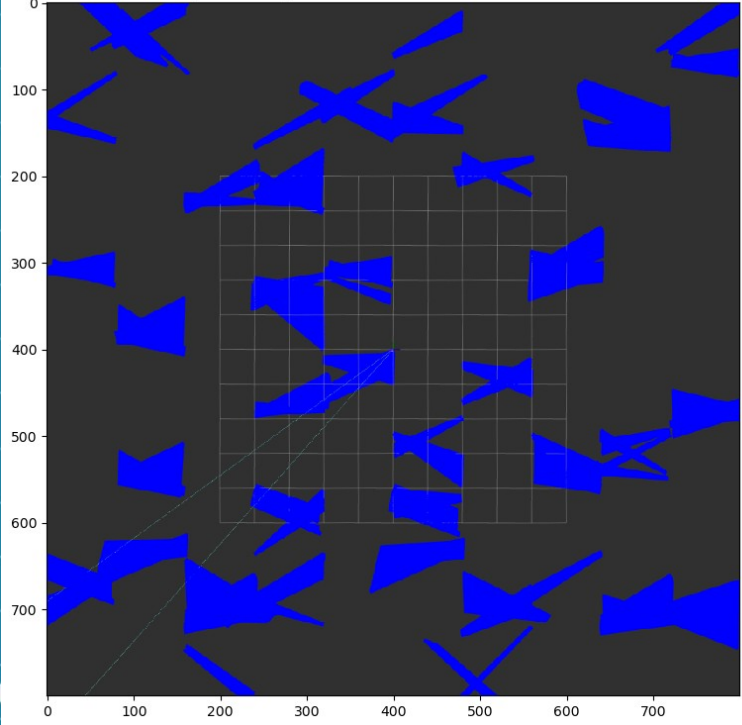
Ski nordique - Grille d'occupation - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



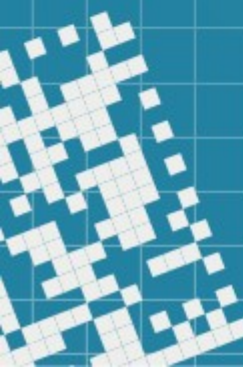
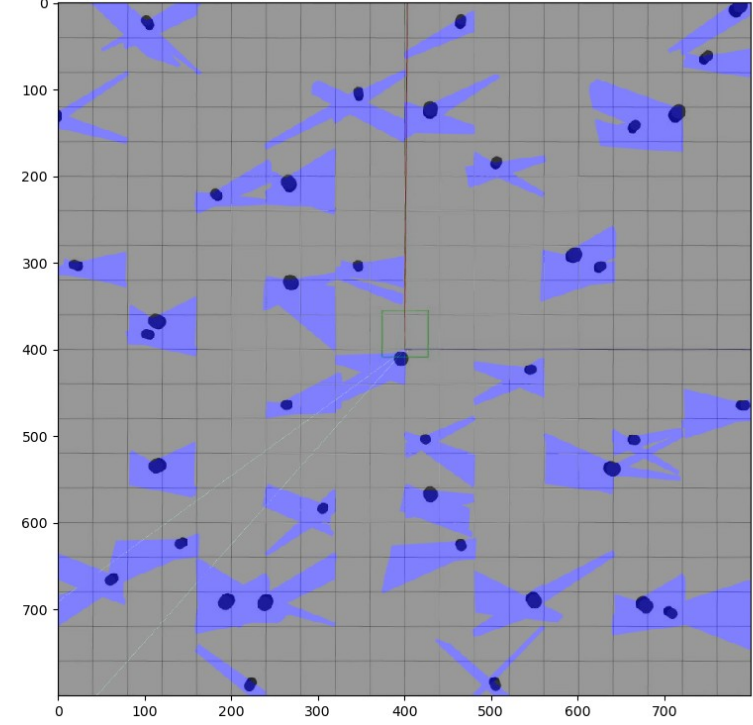
Ski nordique - Grille d'occupation & World - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



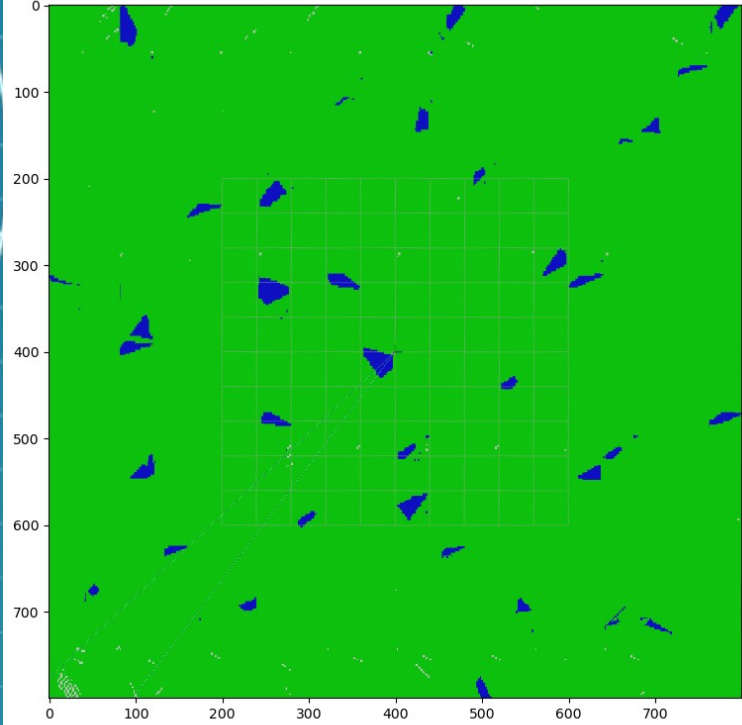
Ski nordique - Marqueurs de ligne - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



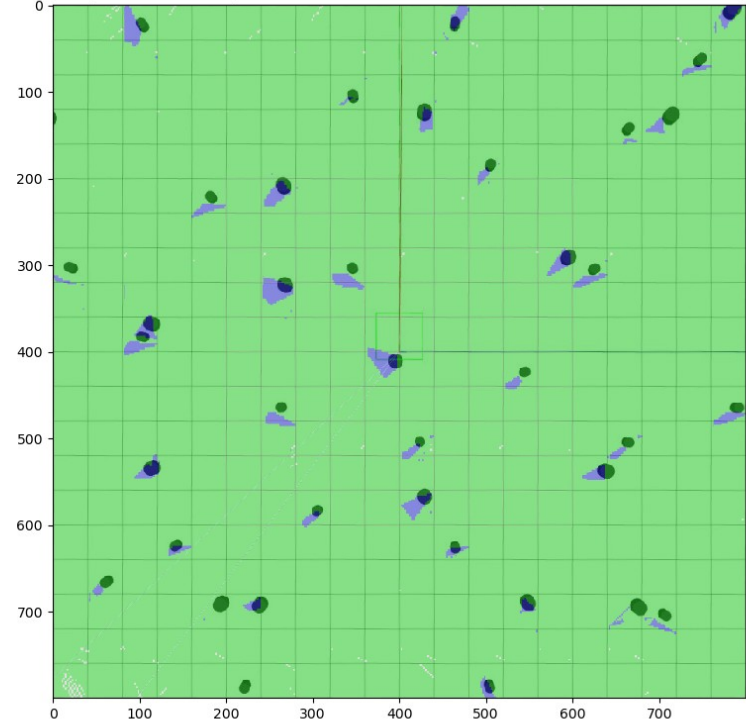
Ski nordique - Marqueurs de ligne & World - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 2 récepteurs



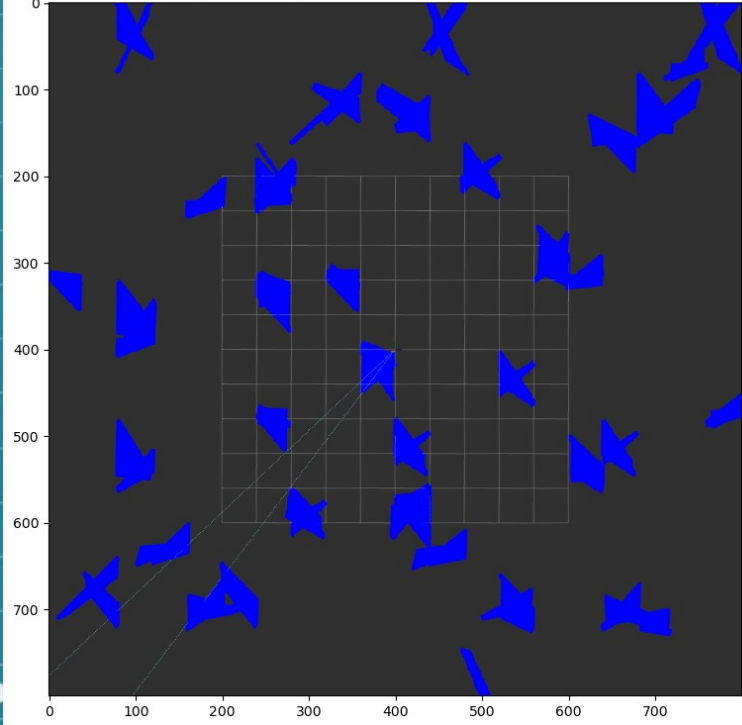
Ski nordique - Grille d'occupation - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 1 récepteur



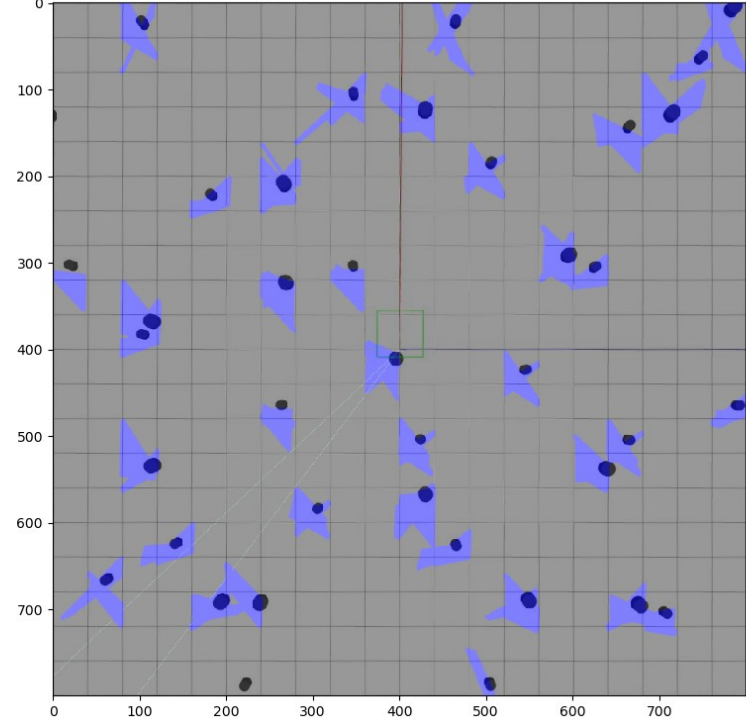
Ski nordique - Grille d'occupation & World - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 1 récepteur



Ski nordique - Marqueurs de ligne - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 1 récepteur



Ski nordique - Marqueurs de ligne & World - Vitesse 0.25 - Distance 2.0 - Pas 2.0 - 1 récepteur



Simulation

- Créer un score.
- Approche probabiliste.
 - Filtre bayésien EKF
 - $X = \text{occ_grid}$
 - $Z = (x_1, y_1 \dots, x_k, y_k)$
 - $U = \{\}$
 - Prediction:
 - $X_t = f(X_{t-1}, U_{t-1}) = f(X_{t-1}) = X_{t-1}$
 - $A = I$
 - $B = 0$
 - $Q = I * 1e-3 ?$
 - Correction:
 - $Z_t = h(X_t) = \exp(-d)$
 - $d = \text{distance entre } X_t(i, j) \text{ et segment formé par les 2 robots}$
 - $H =$
 - $R = ?$

