

Équipe 105

Lien de la playlist:

<https://youtube.com/playlist?list=PL9VKPkZMdh0ZvR1WRWUrmV6zKkEDiIRgQ&si=-ukhOSLCr6zrm92s>

Liens par vidéo:

- 1) **R.F.13: Élévation négative:**
<https://youtu.be/COit-McrMTg>
- 2) **R.F.7 - CR1: Retour à la base en cas de batterie 30% [Simulation]**
<https://youtu.be/Su2nr58srug>
- 3) **R.F.6 Retour à la base automatique [Physique]**
<https://youtu.be/uSV8odENyY>
<https://youtu.be/onUTHnQQJFc>
- 4) **RF1 - RF2 : Démonstration complète des requis du CDR [Simulation]**
Identification/Arrêt Robot
https://youtu.be/RR7XQ2YPsTA?si=bz89VpF_3VbLuIFf
- 5) **Démonstration complète des requis du CDR [Physique]**
<https://youtu.be/c9nZ2luco4Q>
<https://youtu.be/-b5mjx1eMRA>
- 6) **R.F.8 / R.F.9 Génération de carte et position du robot [Physique]**
<https://youtu.be/F6Rzvdpiqgl>
- 7) **Démonstration complète PDR [Simulation]**
<https://youtu.be/RR7XQ2YPsTA>
- 8) **Démonstration complète PDR [Physique]**
<https://youtu.be/Vuy1nNX6W6g>
<https://youtu.be/vUI0mHCoRAg>

- 9) **RC3: Environnement virtuel généré aléatoirement**
<https://youtu.be/JK4Y8c1CRjg>
- 10) **RF6: Le retour à la base automatique [Simulation]**
<https://youtu.be/rfZijXWURX4>
- 11) **RF8-RF9 : les données générées par les robots et position des robots [Simulation]**
<https://youtu.be/Uy3uuJFw940>
- 12) **RC2: Logiciel lancé en une seule commande**
<https://youtu.be/LVKMXI7ipHE>
- 13) **RF7 : Retour à la base en cas de batterie faible [Simulation]**
<https://youtu.be/tWHPYDPCjmo>
- 14) **RF11: Carte 3D [Simulation]**
<https://youtu.be/mqUpp4auUbA>
- 15) **RF17- RF18 - Base de données et données de mission [Simulation]**
<https://youtu.be/JOvcHAXeEUc>
- 16) **RC4: Interface utilisateur**
<https://youtu.be/QgQPyPav9pg>
- 17) **RF15 [Simulation]**
<https://youtu.be/VJtGRNvM6LA>
- 18) **RC5 [Simulation]**
<https://youtu.be/EJHUodQGoYI>
- 19) **RF4-RF5 [Physique]**
<https://youtu.be/Bd7KoE3duAc>
- 20) **RF10**
<https://youtu.be/4tSsepL3U4g>