|  |
| --- |
| *Robot* |
| **Alimenter le système** |
| Alimenter le robot |
|  |
| **Exécuter tâche sans intervention humaine** |
|  |
| **Déplacer le robot sur la table** |
| Asservir les roues |
| Déterminer trajectoire à effectuer |
| Éviter les obstacles lors de déplacements |
|  |
| **Permettre au robot de se repérer** |
| Asservir la caméra mobile |
| Déterminer orientation et position du robot |
| Déterminer position des iles et trésors |
|  |
| **Prendre des charges et les déposer** |
| Soulever et maintenir les trésors |
| Déposer les trésors aux positions données |
|  |
| **Transmettre et recevoir des informations** |
| Récupérer et décoder code Manchester |
| Transmettre informations à afficher sur basestation |
| Communiquer informations avec station de base |
| Communiquer avec serveur pour Récupérer objectifs |

|  |
| --- |
| *Station de base* |
| **Afficher données critiques en temps réel** |
| Afficher trajectoire théorique, position réelle |
| Afficher tension du Cap, temps |
| Afficher position réelle du robot |

|  |
| --- |
| *Station de recharge* |
| **Charger l'électroaimant** |

|  |
| --- |
| ***Input*** |
| Code Manchester |
| Trésors |
| Îles |
| Surface de travail |

|  |
| --- |
| ***Output*** |
| Dépôt d'un trésor sur une île |
| Données affichées |
| Trajectoire affichée |

Station de recharge est-elle incluse dans le système?