

Balle rouge détectée par l’e-puck

Balle verte non détectée par l’e-puck

Rotation sens horaire pour la recherche

E-puck avec capot, dans différentes orientations

Localisation de la balle (α, d)

Étape 2 : Détection



Ajustement de l’orientation pour cibler la balle

Rapprochement en direction de la balle

Distance résultante, rayon de contournement

Contournement de la balle

Étape 3 : Positionnement



Position initiale de l’e-puck

« Frappe » en direction de la position initiale

Étape 4 : Frappe



Rright

Rleft

R



U103

U106

U108

U101

U13

P10

* Caméra frontale : Détection de la balle
* Capteur « Time of flight » :

Détection d’obstacles

* Capteurs IR :

Contrôle dynamique de l’e-puck