Présentation projet intégration

Groupe 3 : AmazonEnMieux

1 / Présentation organisation

2/ Présentation technique

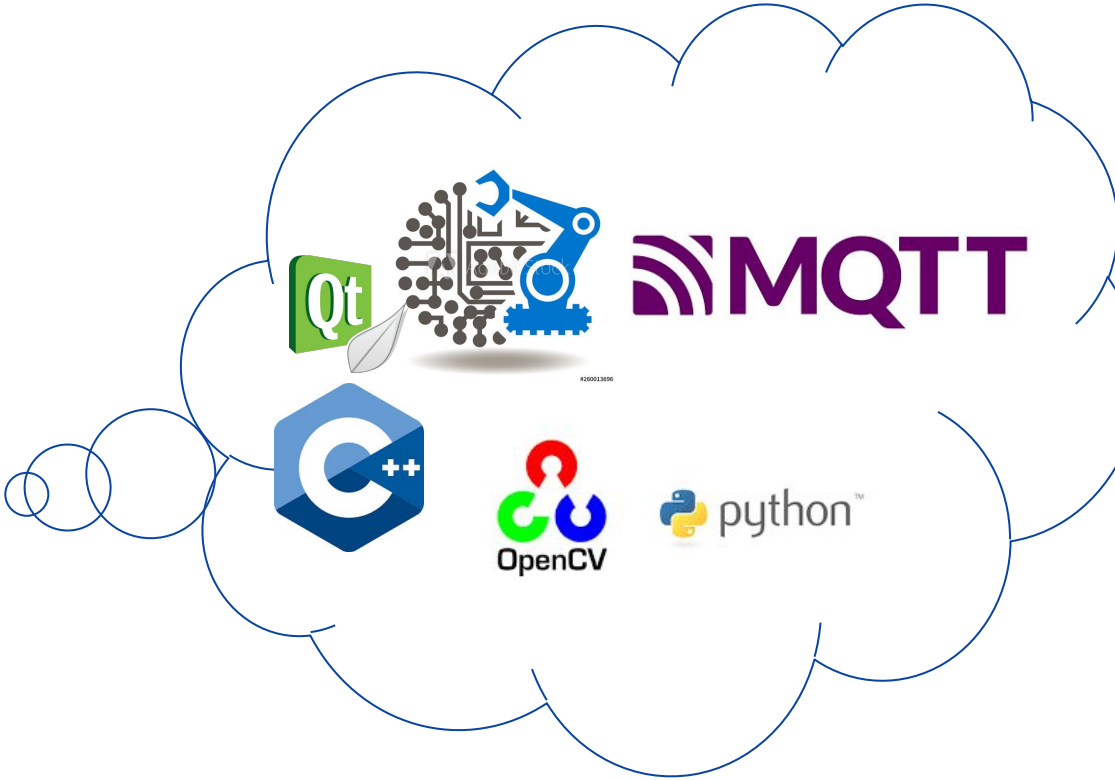
3/ Retour sur expérience

I / Organisation

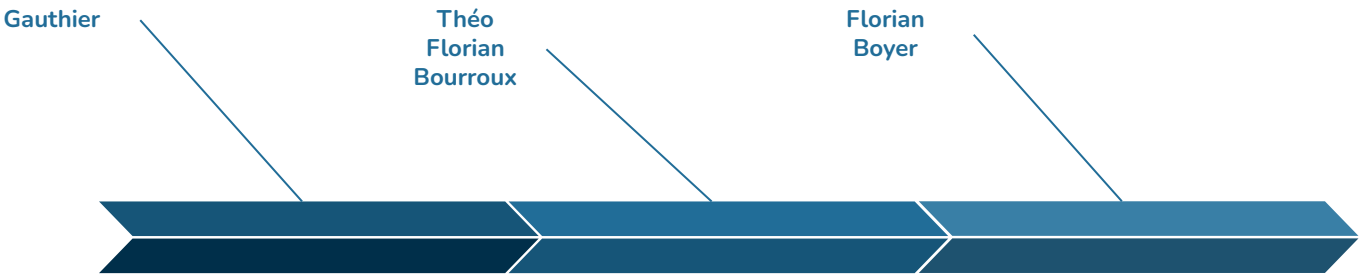
Qui sommes-nous ?

Scrum Master : Florian Boyer

Florian Bourroux
Théo Bonnaud
Gauthier Bizzarri



Répartition du travail :



Interprétation de l'image de la caméra

- Scan Qr Code
- Détection de couleurs

Robot

- Envoie de sa position
- État de la livraison
- Demande de livraison

Interface utilisateur

- Demande une livraison
- Effectue la livraison

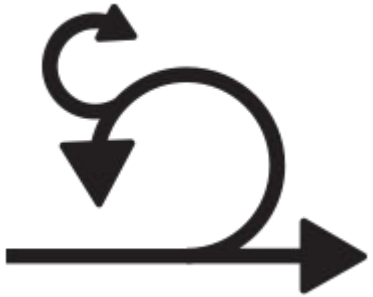
I / Organisation

Objectifs initiaux :

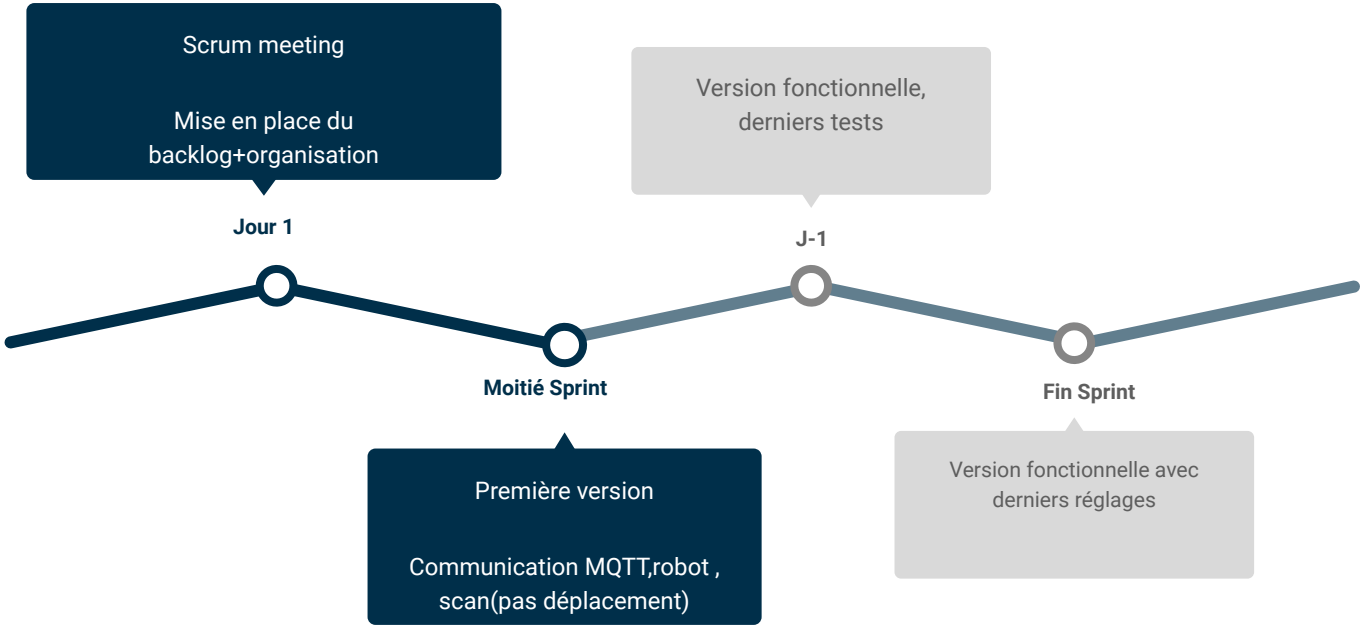
J-4	J-3	J-2	J-1	Jour J
Scan Qr - Couleurs				
Communication MQTT				
	Déplacement Robot			
Mise en place Interface				
Intégration				

1 Sprint de 4 jours

Review : 1x par jour

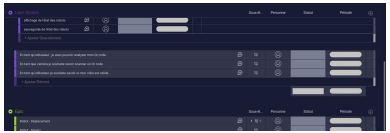


Organisation SCRUM:



Outils / logiciels :

Monday /Git :



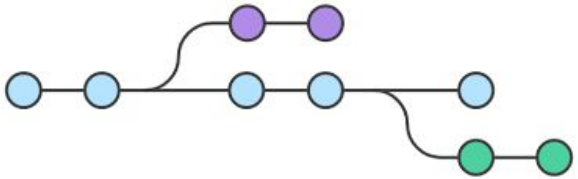
II / Présentation technique

Difficultés techniques rencontrées :

	Détection de ligne Modélisation ROS	✗	✓
	Couleur du robot , reflets	✗	✓
	Submergé par le problème	✗	✓

Problème du sujet
...

Brève présentation d’utilisation de Git :



Documentation complète et détaillée sous forme de README:

An Amazon En Mieux Scanner 🔍

A Python3 🐍 &OpenCv app

The Goal :

The main goal of this app is to responde to the following situation : *"When a signal is received from a topic, you have to wait to scan a signal corresponding QrCode, and if it is correct , you must send a signal in response"*

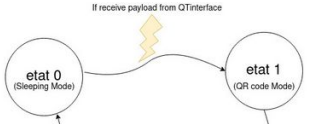
0/ Preliminaries

Let's understand the first lines , the paramaters , each one of them are explained with a comment

```
id_camera = 3  # = Group Number
broker = 'mqtt-milles.imerir.org'
port = 1883  # = Broker port
ID_ROBOT = "ROBOT3"  # = ID of the Robot
topic_to_write = "field/camera/{}/color".format(id_camera)
topic_to_listen = "field/camera/3/scan"
username = "terrain1"
password = "w87KNd2b"

Signal_recu = None  # Global var used to store the
rayon_perce = 90    #minimum size to detect
lum = 30 #parameter to handle luminosity
```

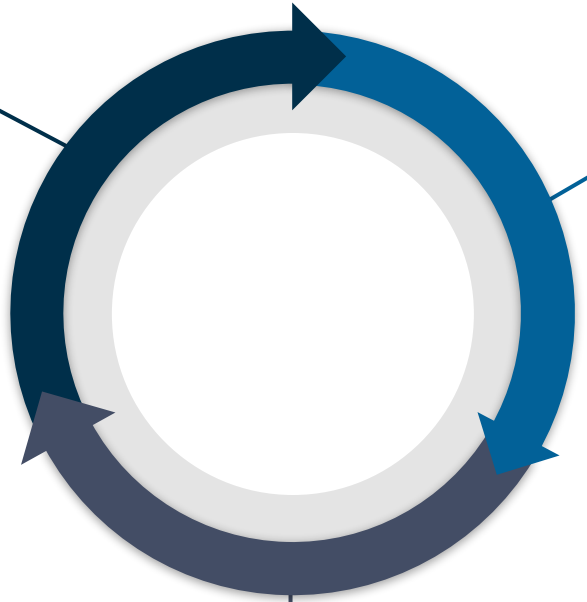
Understand the functionment



III / Retour sur expérience

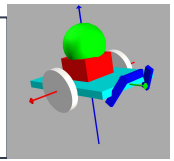
Points à améliorer :

Point 3:
Communication MQTT + rapide



Point 1:
Un robot plus efficace

Point 2:
Modélisation Robot sous ROS / Rviz



III / Retour sur expérience

Ressenti global :

Sprint

1

Travailler rapidement , efficacement

Difficultés techniques

Trouver une solution rapidement qui ne remet pas en question le reste du projet , et la confusion dans le sujet ...

2

Apprentissage

3

Trouver une solution , aller chercher l'information et la mettre en lien avec nos acquis