Réflexions sur le robot terrestre

Le robot a bien réussi à joindre les points d’intérêt (waypoints) de manière autonome et en évitant les obstacles. Réussir cela était la partie la plus importante à réaliser pour le robot terrestre et c’est une satisfaction de savoir que le travail a porté ses fruits. De plus, les divers traitements d’images pour la reconnaissance d’OPI ont également fonctionné, ce qui a permis de scorer beaucoup de points. On peut remarquer que la création de la carte manquait ce qui nous a valu deux points non scorés. De plus, la communication wifi défaillante et les batteries qui se sont débranchées pendant le run ont fait perdre du temps et ont empêcher de trouver le ‘missing worker’ à l’intérieur du bâtiment

Réflexions sur le robot aérien

Le mode manuel du robot a finalement réussi à bien marcher le dernier jour du concours. Il y a eu pendant la semaine des problèmes de stabilité et de manœuvrabilité des drones, ce qui a couté la vie à un d’entre eux. Compte tenu de ses soucis, il est donc logique que la partie automatique n’ait pas été abordée. Pourtant, avec un ou deux jours de plus, en suivant l’amélioration faite de jours en jours, il est presque certain que le drone aérien aurait été opérationnel et prêt à marquer plus de points