

TP1 robotique mobile.

Objectif : À l'aide du simulateur Webot, utiliser le laser afin de :

1. Mesurer les objets autour du robot.
2. Permettre au robot de se déplacer vers l'un des objets de façon sécuritaire.

Tâches à effectuer :

- 1- Votre robot doit tout d'abord scanner son environnement afin de détecter tous les objets autour de lui. Les objets seront essentiellement des boîtes carrées. Il doit idéalement tourner sur lui-même sur 360 degrés.
- 2- Votre robot doit construire une liste des objets autour de lui avec leurs largeurs et leurs distances par rapport au robot.
- 3- Cette liste doit être présentée à l'utilisateur.
- 4- L'utilisateur choisit l'un des objets comme cible.
- 5- Le robot doit alors se déplacer vers la cible et déposer un bloc sur le dessus sans toucher à la cible.

Correction en revenant de la semaine de lecture, vendredi le 20 octobre.