



Gopiwan

Lundi 18 Mai 2015

Groupe 4 :

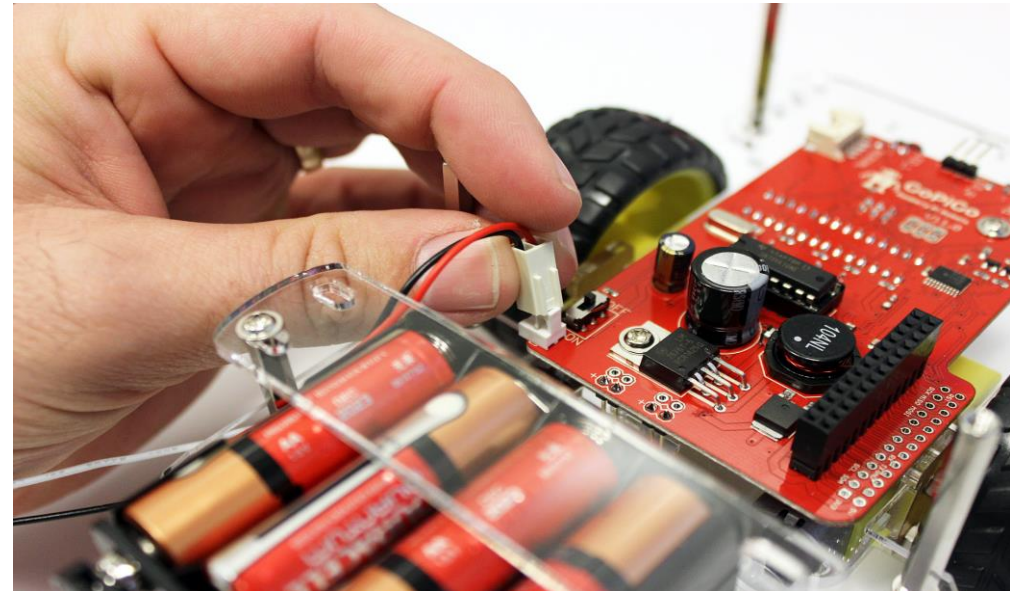
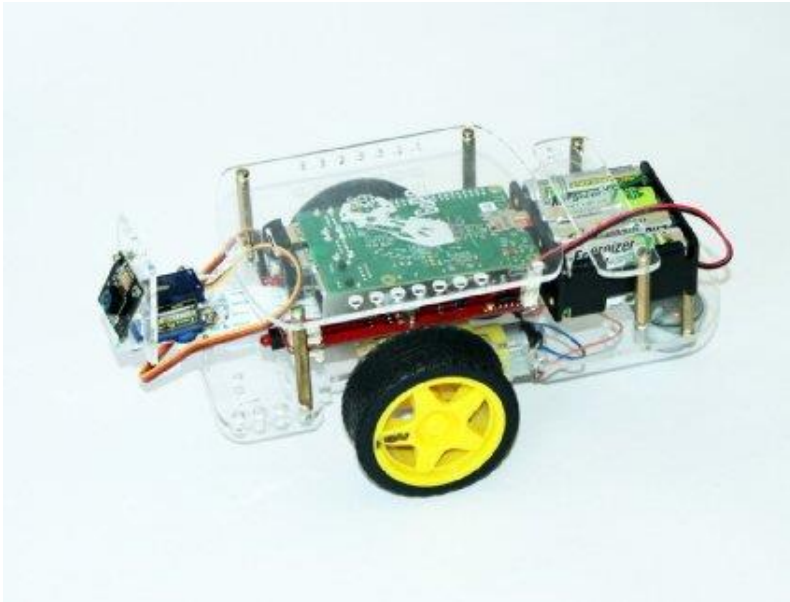
David Barrat
Guillaume Claudic
Nicolas Bloyet
Nailya Bogrova

Plan

- Présentation du projet
- Répartition des tâches
- Fonctionnalités implantées
- Problèmes rencontrés
- Architecture
- Démonstration
- Conclusion

Présentation du projet

- Robot piloté à distance (hotspot wifi+serveur Jetty)
- Raspberry pi (décrire brièvement la distribution installée et ses limitations techniques)
- Carte Gopigo (décrire les composants greffés sur la carte : moteurs, capteurs etc...)



Répartition des tâches

- Développement en décalé (un seul robot)
- Formation aux nouvelles technologies en parallèle
- Rédaction d'une documentation pour le client durant le projet
- Débugging du robot (celui qui détient le robot)

Fonctionnalités implantées

- Déplacement du robot (avant, arrière, droite, gauche, demi-tour, choix vitesse)
- Réception vidéo distante
- Reconnaissance vocale (*requiert internet)

Problèmes rencontrés

- Un seul robot, donc développement en groupe compliqué
- La bibliothèque java gopigo a vu la jour il y a quelques semaines
- Composants mal installés à la réception du robot
- Connexion wifi capricieuse
- Contraintes matérielles

Architecture

API REST

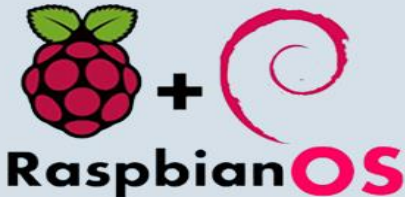


+



Interface client
(HTML,CSS,JS)

API Remote Control



Gopigo libs



Raspistill

Démonstration (Vidéo ou Physique)

Conclusion

- Découverte intéressante de la programmation embarquée
- Apprentissage du modèle de programmation REST
- Issue du projet plutôt positive
- Bonne cohésion de groupe globalement