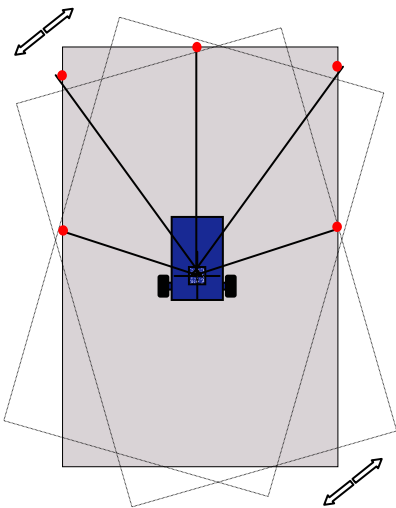


Robotique : repérage, déplacement et reconnaissance

2. Fonctions logicielles

Nous avons programmé des fonctions permettant :

- Déplacement du robot sur les ordres d'un joystick.
- Exploration d'un milieu et découverte des obstacles.
- Approximation de la position du robot dans son environnement à partir de 5 mesures de distance.



À partir de :

- Caractéristiques de l'environnement
- Estimation de la position et de l'angle du robot

Limitations à prendre en compte:

- Imprécision des capteurs
- Angle de vision
- Nombre de mesures

En fonction des mesures, on essaye de faire passer
au mieux l'environnement par ces points