

PROJET TECHNIQUE DE FIN DE E3

2ème SEMESTRE 2016/2017

**Pilotage d'un robot 'Evalbot' via une interface Java
et un module radio fréquence.**

MOTS-CLES :

Détection d'obstacle, application java, traitement de d'images, recherche du plus court chemin.

DESCRIPTION DU PROJET

Le contexte de ce travail est un robot qui cherche le plus court chemin dans un labyrinthe présentant des obstacles dynamiques. L'objectif est de développer une interface en Java qui assure la détection d'obstacles dynamiques par vision (caméra), la recherche du plus court chemin dans un labyrinthe et le pilotage à distance du robot par radiofréquences.

- 1) Développement de l'application Java pour diriger le robot à distance
- 2) Configuration des périphériques du robot
- 3) Communication radiofréquences entre robot et les périphériques.

OUTILS MATERIELS / LOGICIELS SUPPORTS

Environnement de travail : Windows

Keil uvision, Eclipse , Java, module radiofréquence, hyper-terminal, RS232