



L'asservissement visuel d'un robot holonome

❖ Etudiants

Aurélien RICHA Clément OLALAINTY Maxime RIVALIN
Morgan CHABAUD Raphaël LEFEVRE

❖ Encadrants

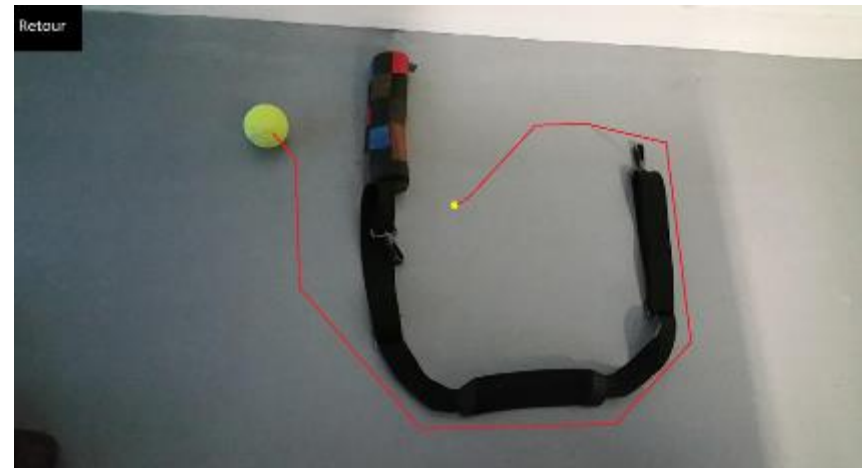
Claude LECOMTE Gaël CROËNNE

❖ Résumé

Réalisation d'une application Android permettant de prendre une photo, détecte le robot et le sol puis calcule la trajectoire entre le robot et la destination, affiché à l'écran.

❖ Mots clés

Android, détection, sol, pathfinding, A*



<https://drive.google.com/open?id=0ByKDbz75Al4xdUtlawICc1N2bnM>