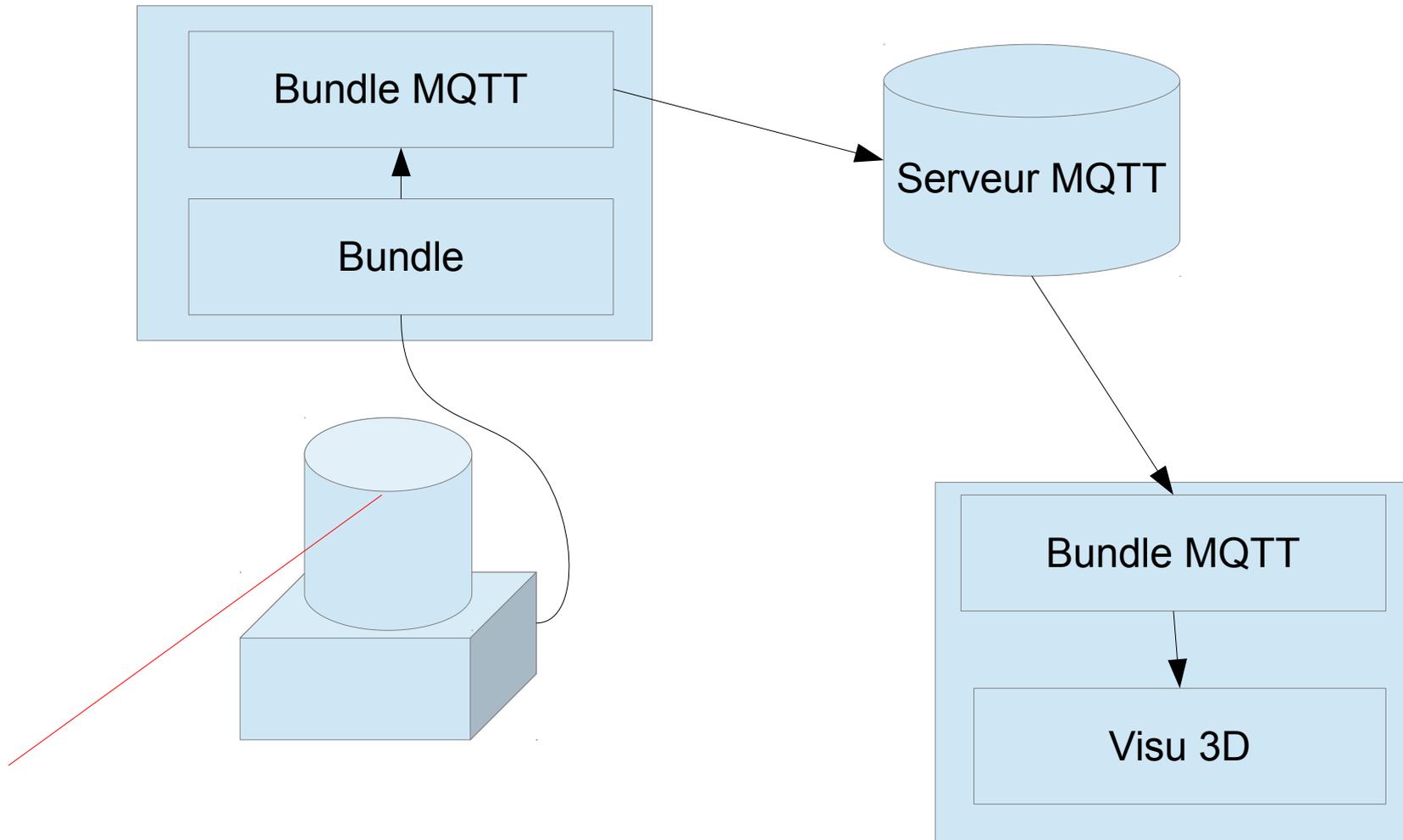


Projet M2M 2013
Robot de géolocalisation
Ou « Le laser à roulette »
Ou « Le laser qu'il faut pousser »

Objectifs

- Utiliser le lidar Hokuyo URG-04LX-01
 - Développer la librairie pour Java
- Cartographier une pièce
 - 4m max => Couloir
- Visualisation 3D

Architecture



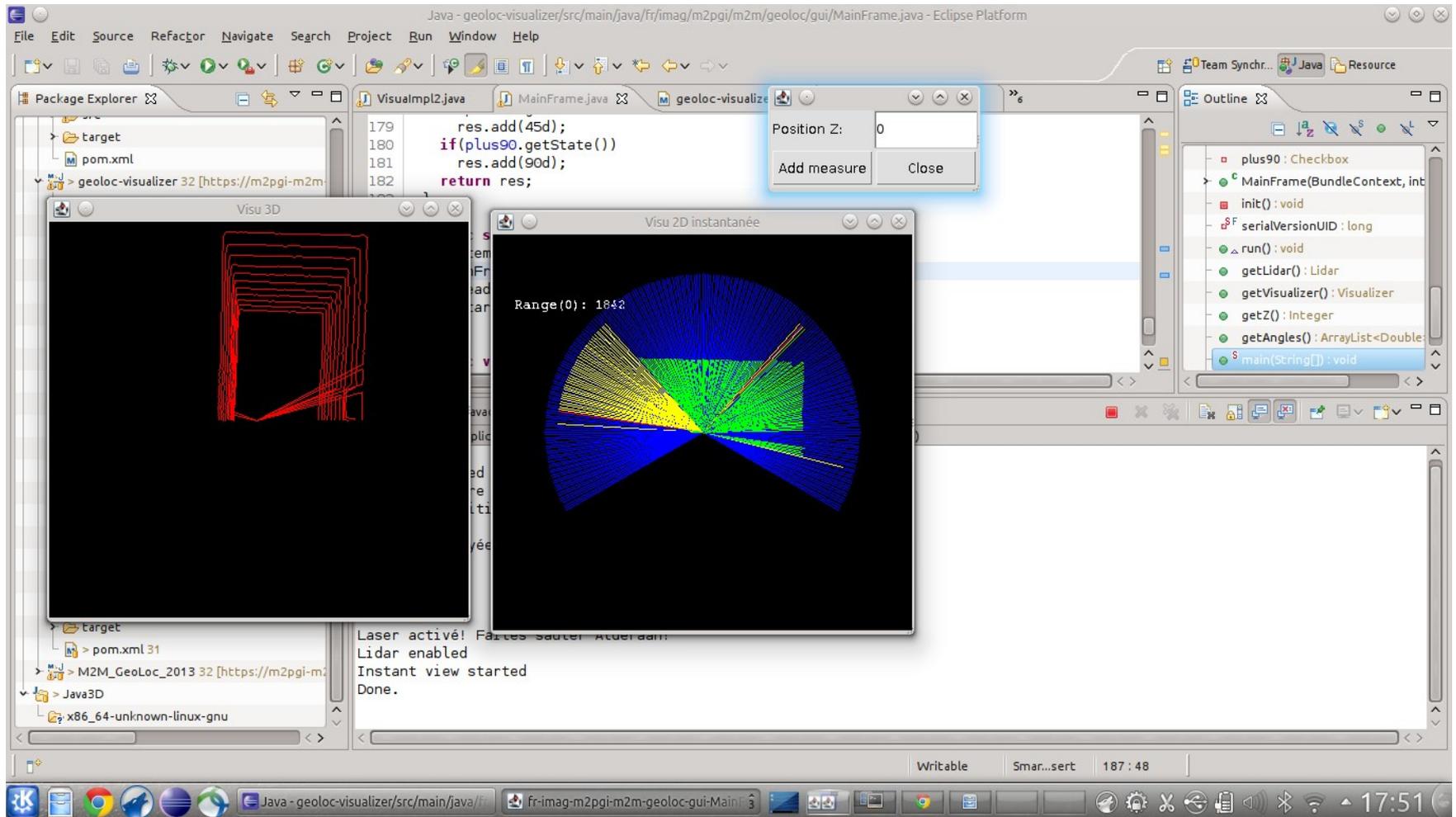
Technologies utilisées

- OSGi 
- Serveur MQTT : Mosquitto
- Client MQTT : Fusesource MQTT client
- Visualisation 3D : Java 3D

Concrètement



IHM



Évolution possibles

- Calcul automatique de la position Z
 - Centrale intertielle Snowball (attention aux gnomes voleurs d'alim)
- Déplacement autonome
 - Spykee (Bon rétablissement à lui)
- Communication série Java
 - RxTx
- Visualisation améliorée
 - Orientation de la visu
 - Adaptation auto de la profondeur

On a volé à...

- Démon pour communiquer avec le port série
 - Pr. Sean Luke
- Implémentation SCIP 1.1
 - Brian Ziman (<http://www.brianziman.com/>)
 - Inspiration pour notre implémentation de SCIP 2.0