

2018 Evaluation d'une méthode de planification de chemins par réseaux de neurones - Feature #10092

Suivi du chemin par le robot

09/30/2018 06:44 PM - Changhong Xu

Status:	Closed	Start date:	09/14/2018
Priority:	Normal	Due date:	12/07/2018
Assignee:		% Done:	100%
Category:		Estimated time:	99.00 hours
Target version:			
Description			
Subtasks:			
Task # 10080: Reprendre le projet, Installation outil du développement			Closed
Task # 10082: Chercher solution pour connecter Khepera et une machine virtuelle			Closed
Task # 10084: Installtion outil de cross-compilation			Closed
Task # 10088: Opencv : Détecter et tracker le robot khepera			Closed
Task # 10083: Analyse, modifications et tests du programme de communication par sockets			Closed
Task # 10079: Correction et test d'un programme de communication par sockets en C++ sur...			Closed
Task # 10122: Concevoir la commande de robot			Closed
Task # 10123: Ecrire programme de la commande robot 1			Closed
Task # 10124: Ecrire programme de la commande robot 2			Closed
Task # 10125: Tester asservissement avec la connaissance du chemin 1			Closed
Task # 10126: Tester asservissement avec la connaissance du chemin 2			Closed
Task # 10127: Correction et optimisation 1			Closed
Task # 10128: Correction et optimisation 2			Closed
Task # 10152: Cross compiler des programmes socket			Closed

History

#1 - 02/13/2019 11:29 AM - Changhong Xu

- Status changed from New to Closed