Compte-rendu de la réunion bipromo du mardi 11 septembre (repas pizza)

Présentation des règles à Telecom ce week-end, voir le stream (y’a-t-il une rediffusion ?) ce week-end.

**Proposition détaillée du 24 septembre**

Ne compte pas vraiment dans la note. Important de définir les étapes. On avance de plus en plus vite.

**Argent, comptabilité**

**Pour toutes les dépenses, demander une facture pour pouvoir se faire rembourser par la Kès.** Actuellement, le compte du binet RobotiX et le compte du PSC sont les mêmes. Voir avec la Kès pour créer un compte séparé. Actuellement, il reste un peu d'argent. Lors de la passation du binet, on perdra tout le bénéfice. Passer par RobotiX pour les premières commandes.

**Sponsors**

Thalès, peut-être. ST Microelectronics. Exotech solutions (Charly va m'envoyer le contact du mec).

Roboshop, petits magasins d'électronique. Conrad. Dassault. Aéroport d'Orly. Faire attention à la liste noire de la Kès ! Dans l'idéal absolu, 8000€.

**Quel matériel pouvons-nous utiliser/réutiliser ?**

Les roues du robot actuel sont usées.

Acheter trop de matériel, pour ne pas être baisé si du matériel se pète.

Moteurs : calculer quel couple sera nécessaire. Privilégier le couple par rapport à la vitesse, car la table n'est pas très grande.

Réutilisable dans le robot : batteries mais vieilles. Quasiment tout réutilisable, sauf les plaques de plastique.

Acheter des câbles (2000!).

**Limitations du robot**

Pas du tout intelligent : parcours prédéfini, en cas de problème, il attend.

Idée d'amélioration : capteurs qui permettent de vérifier que les actions ont bien été effectuées. Par exemple capteur de contact pour savoir par exemple si on a atteint le mur (recalage).

**Conseils pratiques**

Odométrie (repérage relatif)= inverse de repérage absolu → fonctionne à peu près

Importance de centrer la masse, et de la mettre le plus bas possible. Equilibrer *a posteriori* avec des masselottes. Pas trop de glissement entre les roues et le sol.

Repérage absolu (lidar par exemple) très sujet aux perturbations, un peu foireux.

**Répartition des tâches**

3 pax du groupe méca pour construire la table : prévoir le matériel à acheter à Castorama, mais attendre les règles définitives pour avoir les cotes exactes.

Proposition de répartition :

*Groupe méca:*

2 capteurs

3 structure

*Groupe info :*

2 asserv (Arduino)

2 intelligence artificielle (Raspberry Pi)

**A faire demain (mercredi 12 septembre)**

Apprendre les bases en manipulant le matériel. Essayer de faire fonctionner des systèmes élémentaires. Cela nous permettra de nous familiariser avec le matériel pour gagner en efficacité plus tard.

Définir la façon dont les groupes mettront leur avancement en commun tout au long de l’année. Par exemple, tous les mercredis, réunion de 15 minutes pour présenter l’avancement de leur travail.