**Réunion du 3 octobre 2018 (au FabLab)**

**Négociation** du contrat de partenariat avec le sponsor

Début de la **construction de la table** (découpage des pièces dans les planches)

Les **palets** que nous avions achetés ne sont pas les palets standards : il va falloir les échanger

Concernant le groupe méca

**Construction de la table**

Organisation des patrons pour optimiser l’espace, découpes à la scie sauteuse, référencement des pièces.

Fichier d’organisation des pièces traitées (quand même 40 pièces distinctes…)

<https://docs.google.com/spreadsheets/d/1JY9RBHbKantNzbo_CIpM7RxXOSXccGlXOnDZnf_kd88/edit?usp=sharing>

Concernant le groupe info:

**Matériel à acheter:**

**Caméra**

<https://www.amazon.fr/SainSmart-Objectifs-Fish-Eye-Raspberry-Arduino/dp/B00N1YJKFS/ref=asc_df_B00N1YJKFS/>

La caméra sera placée en haut du mât et l’image traitée sur place par un Raspberry, avant d’envoyer au robot sa position, la position adverse, et si besoin les vitesses des robots et position des palets.

* batterie portable pour alimenter le tout:

<https://www.amazon.fr/Anker-AK-A1211011Batterie-Externe-ultra-compacte-technologie/dp/B00P8SY7HQ/>

**Capteurs distance ultrason:**

<https://www.amazon.fr/ELEGOO-Ultrason-Distance-MEGA2560-Ultrasonic/dp/B06XSJPVW9/>

Serviront de capteurs de proximité disposés autour du robot pour s’arrêter face à un obstacle et servir de correction de déplacement. Rechercher éventuellement meilleure qualité?

**Tâches:**

* Traitement d’image : repérage des robots et des palets (position + orientation): Guillaume
* Algorithme d’évitement et d’optimisation de trajectoire et de l’ordre des actions : Ayoub
* Communication rasp/rasp *(wifi, bluetooth?)* et raspberry/arduino : Aurélien
* Traitement des capteurs ultrasons et de l’odométrie / Asservissement du déplacement et des actionneurs : Kimhong