Réunion du 19/12/2018

### #X Fab 13h30

Ordre du jour

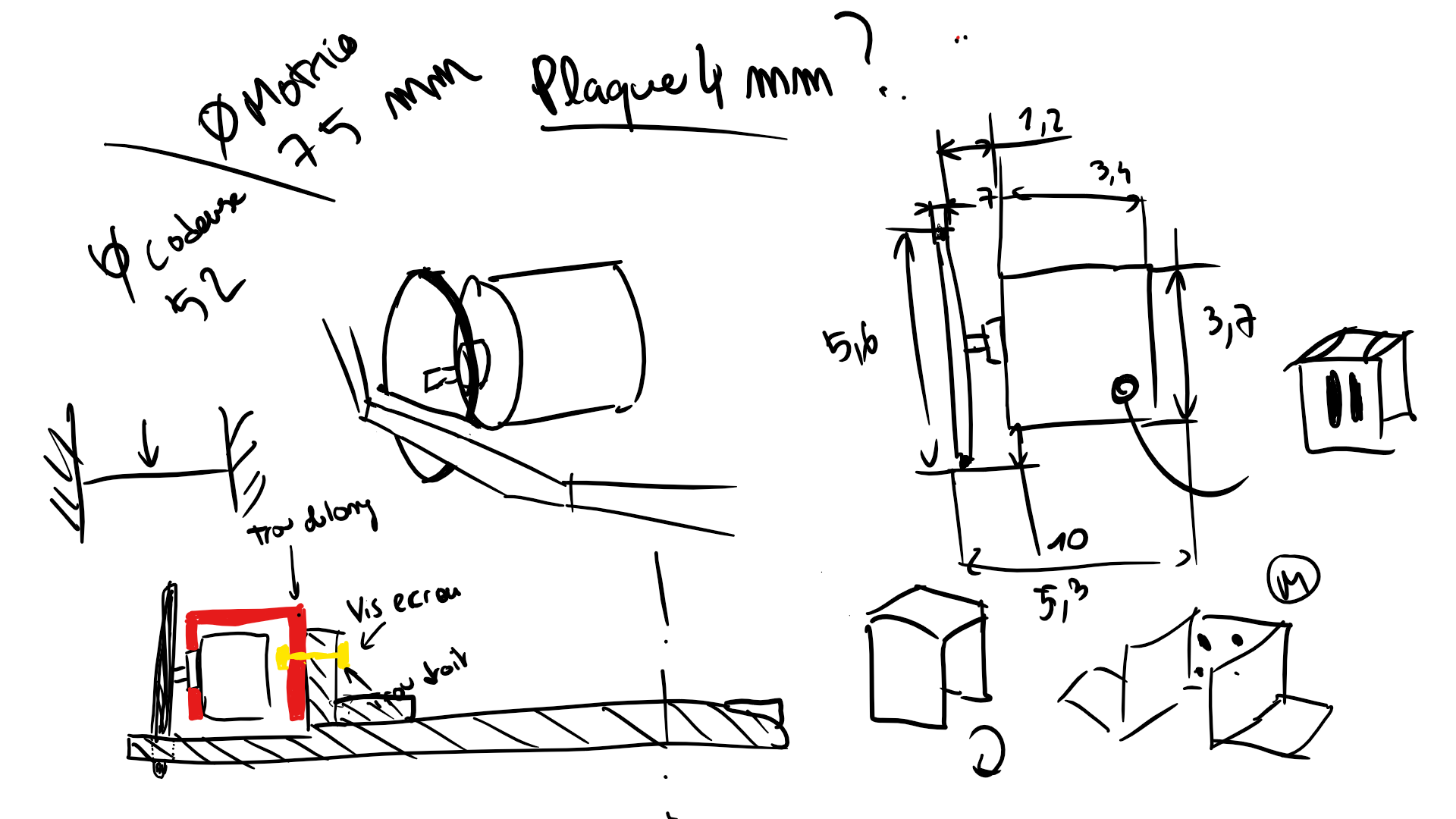
* Arrivée des copains 13h30
* Réunion de lancement 14h
  + Chacun aborde à tour de rôle ses réussites/échecs, son travail mené.
  + Temps de concertation / débat pour planifier concrètement la suite
    - Chaîne d’**énergie/information** du robot
    - **Asservissement**? Position → PID → Vitesse ?
    - **Petit déjeuner** du 23/01/19
    - Planification fabrication de la **table**
    - **Coordination Méca-Info** en terme de besoin de hard (poids, volumes, nombre de carte…) et d’encombrement : où mettre les capteur, accès libres etc pour la 1ère maquette.
* Au boulot!
  + Team méca :
    - finir une 1ère ébauche de **plan 3D** à imprimer à la fin de la séance. Rectification à la rentrée.
    - Créer un modèle numérique dynamique asservi (matlab/scilab/python…) et faire des simulation de **l’asservissement**, performance (temps de réponse à 5%, stabilité, pas de dépassement, rapidité, résistance aux perturbations), à simuler.
  + Team info : ???
* *Ne pas oublier de faire des remarque, mettre des photos (#smartphone) ici, des résultats, des liens :) c’est notre trace/suivi. Le COMPTE RENDU est une acte réflexe du combattant.*
* Pause café/chocolat chaud à 16h, n'hésitez pas à apporter des gâteaux / bonbons.
* Back to work 16h15

# Rendus

***Team info***

* Connexion entre Python et VRep, but : faire le programme central du robot en simulation (ne nécessite pas le robot réel). Division de la table en maillage, programme avec un maillage, le robot ne peut prendre qu’un nombre fini de positions
* Installation de programmes pour faire fonctionner la caméra, en attente de la caméra. Discrétisation de la table en pas de 5mm. Achat de cartes SD pour installer l’OS de la Raspberry Pi.
* Communications entre Raspberry, difficultés pour le faire fonctionner.

***Team méca***

* Mise en condition des deux encodeurs en même temps sur Arduino (600 P/R)
* Attente des capteurs IR
* Mise en condition du motor driver de l’an dernier pour faire les premiers tests
* But : découpe laser du premier châssis
* Maxime : forme de la bride
  + 
  + 