**Dimensionnement du réducteur :** On n’a peut-être pas compris exactement ce que signifient « idle speed », d’où de possibles erreurs dans le calcul. Après, on veut absolument maximiser le couple moteur.

**Mesure de la position du robot :** Comment fait-on ?

**Stockage des 6 waypoints** : Sous forme de fichier texte. Ou bien rentré manuellement dans le programme.

**Budget :** On n’a mis que les éléments mécaniques, nous n’avions pas encore mis toutes les dépenses que nous ne pouvions estimer exactement. Nous ne voulons pas sous-traiter : le robot est notre projet, notre objectif premier est d’apprendre des choses, et non pas de créer un produit.

Dans certains cas, nous aurions pu acheter des composants sans doute plus performants (typiquement des capteurs IR). Mais nous sommes débutants dans le domaine, et nous préférons utiliser des composants plus communs et plus faciles à manipuler.

**Test R1 :** Est-ce que l’ordre des 6 waypoints est imposé, ou bien est-ce qu’on peut calculer la trajectoire optimale (la plus courte, celle qui minimise la rotation totale du robot, etc ?)