**Remarques faites lors de la réunion avec Exotec**

La zone de départ n’est pas surélevée. Seules zones non planes : plan incliné, et petite démarcation au milieu du plateau, en face de la balance.

Volonté d’utiliser une caméra sur le mât (H = 1m) pour positionner le robot et pour reconnaître les atomes à leur couleur.

Quelle est la précision du positionnement (en cm) que l’on peut espérer obtenir avec la caméra ?

Balises réfléchissantes (catadioptre ?) pour faciliter leur détection par la caméra.

Tour de table côté Exotec :

* Envisager une stratégie de secours, totalement indépendante de la caméra.
* La caméra est compliquée à mettre en oeuvre. Regret : ne pas envisager des actionneurs plus complexes pour manipuler les atomes.
* La caméra constitue un système relativement indépendant, il faut donc la dissocier dans l’organisation du travail.
* Procédure de calibration de couleur de la caméra durant les 3 minutes de préparation.