Hadware

Bouger sur les 4 axes   
Connaitre sa position

1er temps :

Roger

Câbler le siège et légender les IO (Refaire au propre l’existant)

[Idéal : créer un PCB sur eagle pour adapter en shield raspberry pi]

Préparer la batterie

Designer adaptateur pour fixer les potards (CATIA/3Dprint)

Paramétrer Raspberry Pi

Créer librairie de contrôle des moteurs/récupération des données (GPIO)

Créer une api avec des fct simples

Nahil

Utiliser les fct de l’api

Créer architecture app (UML)

Faire l’app lolilol