

# Compte-rendu de réunion numéro [4]

Date : [Jeudi 12 janvier 2017]

<b>Objectif(s)</b>	[Validation du premier prototype avec une démonstration et présentation de la seconde étape]
<b>Participants</b>	[Michaël LAUER, Michel TAIX, Marine BOUCHET, Bruno DATO, Thibaut AGHNA-TIOS, Tristan KLEMPLE, Thibault LAGOUTE]
<b>Auteur</b>	[Thibault LAGOUTE]

## Sujets abordés

Nous avons présenté un premier prototype et discuté des améliorations à ajouter avec les clients présents. De plus, ils nous ont conseillé et donné leur avis sur l'étape 2.

## Démonstration

Lors de la réunion 4, nous avons présenter l'avancement du TP1 par une démonstration. Rappelons que le but de la manipulation est la détection d'une balle de couleur et avancement jusqu'à une distance de 20cm de cette dernière.

## Correction du TP1

Suite à l'expérience, il a fallut ajouter ou modifier des fonctions pour le bon déroulement du TP1 et la sécurité du robot :

- amélioration de la détection de la balle avec la compacité
- détection de la chute du robot
- détection d'obstacle proche du Turtlebot(10cm)
- arrêt du Turtlebot à 50cm de la balle
- faire le TP1 avec une boucle fermée
- calcul des paramètres de l'odométrie

## Mise en place Etape 2

De plus, nous avons discuter de la planification et du cahier des charges de l'étape 2 pour le déplacement d'amer(2D Qrcode). Le robot devra se déplacer d'amer en amer jusqu'à un amer final.

## Décision(s) prise(s)

Nous avons décidé de passer directement à l'étape 2, en remettant à plutard l'ajustement du TP1, et d'oublier l'état de l'Art.

Des tests et un premier rapport sur l'odométrie seront réalisés.

**Prochaine réunion : Vendredi 20 janvier 2017 (14h-15h)**