# Ingenium

Tâches

## Télécommande

**Simon** : Faire les trous dans la télécommande pour pouvoir la fermer

**Simon** : Coller les petits champignons sur les joysticks

## Base roulante

**Simon**: Finaliser le code d’auto pilotage avec les capteurs de ligne noire

**Octave** / **Simon** : Faire les JST de la LED RGB, des 2x3 capteurs de ligne noire et d’un petit servomoteur

**Octave** / **Simon** : Faire des découpes additionnelles dans le châssis et le 1er étage :

* 1er : visibilité pour le pilote
* Châssis : deuxième enclave pour les disques de gâteaux => 2ème barrière ?
* Châssis : problème de périmètre à résoudre

## Actionneurs

**Simon** /[**Elise** | **Solène**] : Faire les barrières sur les servomoteurs pour le distributeur de cerises vers le gâteau

**Elise** / **Solène** / **Octave** : Finir la pince à cerises et l’attacher au robot

**Elise** / **Solène** : Faire le distributeur de cerises vers le panier

## Panier

**Felix** : Attacher les rails d’envoi et de réception des cerises

**Felix** : Mettre en place le compteur de cerises

**Mateja** : Finir d’attacher l’escalator au moteur et tester leur fonctionnement

**Aures** : Finaliser la structure

## Déguisement

**Loric**: Finir le système de déguisement et l’attacher au robot