

Rapport de la réunion du 16/12/2022

Le but de cette séance était de récupérer le plus d'informations et de matériel afin de pouvoir travailler pendant les vacances sans pour autant avoir à revenir à l'école. Hugo et Antoine sont allés prendre les mesures du robot ramasseur de volants au Research Lab afin de pouvoir commencer la modélisation sur Solid Works. Tristan, Daniel et Amon sont restés avec Madame Colin afin de pouvoir définir les tâches à faire pour la bonne réalisation du robot.

Les tâches sont les suivantes :

Robot Ramasseur :

Navigation :

- Déplacement sur le terrain
- Détection de lignes (limites du terrain)
- Détection d'obstacles

Traitement du volant :

- Collecter les volants
- Stocker et les empiler
- Déposer les volants au bord du terrain

Fabrication :

- Châssis
- Espace de stockage
- Entonnoir

Assemblage puis tests

Code :

- Programmation des moteurs
- Programmation de la trajectoire
- Détection des lignes
- Détection des obstacles
- Détection du stockage de volants

Robot lanceur :

Etude :

- Lancer régulier
- Vitesse de propulsion
- Cadence
- Inclinaison
- Hauteur

Fabrication :

- Rouleau
- Rampe
- Support

Code :

- Programmation des moteurs
- Programmation du lancer de volants

Prochains objectifs :

- Avancer chacun de son côté (selon les pôles définis)
- Préparer une présentation des avancements pour le vendredi de la rentrée.