Rapport réunion du 13/01/2023

Dernière séance de projet avant la fin du « RUN » et de la présentation à l’Innovation-Lab. Poursuite de la présentation des avancements, cette fois-ci en prenant en compte les remarques de la semaine passée.

Robot ramasseur :

-Présentation du nouveau dispositif pour empêcher les volants de passer sous le robot

-Couvre toute les côtés latéraux du ramasseur et est facilement montable/démontable

-Limite à 5mm du sol, hauteur à revoir pour éviter que les volants ne s’y coincent

-Présentation de l’entonnoir à base de profilé d’aluminium

-Présentation des équerres modélisées sur SW

-Les rouleaux montés sur le profilé ce qui nous permettra de les déplacer facilement.

-Fixation sur le ramasseur

-Penser à veiller a ce que l’entonnoir ne contrebalance pas et ne perturbe l’équilibre du robot.

-Présentation de la communication STM32-Raspi rendue possible

-Communication faite entre les deux cartes (possibilité d’allumer une LED)

-Design de boitier trouvé pour les cartes.

-Trouver les bons moteurs/contrôleurs pour le robot et adapté aux cartes

-Etude sur le lanceur et prototypage

-Présentation du prototypage modélisé sur SW (voir slides)

-Présentation des paramètres importants pour gérer la trajectoire du robot.

-Entretien prévu mardi pour faire l’étude de la trajectoire

Choses à faire pour la présentation :

-Schéma fonctionnel pour les deux robots

-Présenter l’évolution entre le robot de l’an dernier et celui qu’on veut faire aujourd’hui

-Présenter l’évolution des designs

-Présenter une étude solide/pertinente sur la trajectoire du volant.