**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.