**Rapport de la réunion du 06/01/2023**

Fin du premier run pour notre équipe, les objectifs ont tous été atteints dans la plupart. En effet, au cours de la réunion de nouvelles contraintes ont été données qui affecteront l’avancement de notre projet. C’est aussi le jour ou nous avons présenté notre projet au fab lab.

**Remarques :**

**Robot ramasseur :**

-Les jupes de protection ne vont sûrement pas tenir

-Songer à orienter les roues vers l’intérieur du robot et si possible abaisser le châssis pour éviter que les volants passent en dessous

-On a besoin de 7 mètres voire un peu plus et une vingtaine d’équerres juste pour le châssis.

**Entonnoir :**

-Revoir la fixation de l’entonnoir sur le châssis car les équerres modélisées ne vont pas tenir.

-Favoriser les équerres angle droit dans les deux robots, c’est plus simple et plus solide.

-On adopte une forme de râteau pour l’entonnoir. Comme ca on garde les angle droits partout

**STM32/RasPi :**

-Communication faite entre les deux cartes, on peut gérer les LEDS maintenant il faut gérer les moteurs et les roues.

**Lanceur :**

-Bonne nouvelle qu’on ait avancé sur les équations

-Choix et définition d’une trajectoire théorique (18° vers le haut et on envoie a 200km/h environs) on va essayer de s’en tenir pour nos tests.

-Voir comment intégrer la cadence dans le lanceur (20 volants/10-15 secondes).

-Continuer la théorie sur la gestion de trajectoire

**Prochain Run du 10/02/2023 :**

**Ramasseur :**

-Faire valider les dernières modifs sur le design et faire le montage (inclus l’entonnoir)

-Penser à l’agencement de la batterie, des cartes etc

**Hardware/software :**

-faire fonctionner les moteurs/roues, imprimer les protections de cartes et de quoi les fixer aux châssis.

**Lanceur :**

-Continuer a travailler sur les équations : pour une distance voulue combien on doit avoir en vitesse et en angle.

-Chercher un lien entre la vitesse de rotation des volants et la vitesse du volant

A noter que chacun peut aller sur un autre pôle si besoin (principalement Hardware/soft puisque Amon est tout seul)