**PV N°2 :** Réunion du 15 octobre 2018

Présents : Loïc, Tristan, Firas, Maxime, Théo, Julien, Max

Absent(s) : /

**Déroulement de la réunion :**

-Approbation du PV et de l’ODJ précédent.

-Mise en commun des résultats des recherches.

-Discussion des idées et des propositions sur la conception du projet.

-Distribution du travail à effectuer pour la semaine suivante.

**Propositions et idées présentées :**

-Roues mécanums ou omnidirectionnelles chères mais possibilité de les modéliser en 3D.

-Robot pouvant tourner sur lui-même.

-Premier choix : Robot pince simple à l’avant et équipé uniquement d’un arduino et de capteurs au sol pour se diriger, capteur à ultrason pour détecter les tubes et capteur pression.

-Deuxième choix : Robot muni d’un Raspberry PI d’une caméra permettant la mesure de la taille des tubes et le déplacement soit par détection du tape soit par odométrie.

-Troisième choix : Robot surélevé capable de passer au-dessus des tubes et de les prendre par le haut avec une caméra vers le bas permettant la mesure des tubes.

-Robot à 4 roues privilégié pour plus de stabilité.

-Aucune contrainte spécifique sur la taille du robot.

-Premier choix plus simple à coder et moins cher car sans Raspberry PI mais beaucoup moins précis que les autres choix.

**Travail à effectuer et outils :**

-Mots clés pour les recherches : odométrie, caméra, Raspberry PI, pince mécanique, capteurs, roues mécanums ou omnidirectionnelles.

-Sites de matériel : RS component, Farnell

-Sites pour les recherches : SCI-HUB (articles piratés), Linguee (traduction), Google Scholar (articles)

-**Chaque personne du groupe doit trouver 7 sources différentes à mettre dans le rapport bibliographique et les commenter pour la prochaine réunion.**

**Prochaine réunion lundi 22 octobre 2018 à 13h en UB3.157**