**PV n°12 : Réunion du 5 février 2019**

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

Absent : Maxime (malade)

Rédacteur : Tristan

**Déroulement de la réunion :**

-Rappel des deadlines : Rapport final 15 mars, présentation orale/proto 22 mars (faire un mini planning)

-Répartition du travail

Finalement l’Arduino Uno sera suffisant (assez de pins). Julien a testé les capteurs Sharp, ça devrait fonctionner à condition qu’ils ne détectent pas le sol. Dans ce cas il est toujours possible de surélever les capteurs.

Il faut récupérer les derniers composants manquants (roues, moteur, vis, billes et servo chez l’autre groupe). Le châssis va être un peu agrandi, plutôt 19-20 cm. Il faut aussi changer de méthode : privilégier les découpeuses laser, à faire au fablab. On peut également ajouter des capteurs de proximité à l’avant (Julien en a peut être chez lui) pour mieux détecter et ajuster la distance pour attraper les tubes.

Simulation en C pour pouvoir la réutiliser directement dans l’arduino.

Objectifs : finir au plus vite la construction du prototype pour passer à la phase de test. Idéalement prévoir une semaine « tampon » avant le rapport pour avoir le temps de l’écrire.

Contacter Laurent Catoire pour avoir le feedback du rapport et venir avec des questions précises sur le PID et l’odométrie. Peut contacter Michel Osez pour les sharp.

Tâches : - Construction proto (Tristan, Firas, Julien)

-PID/Odométrie (Théo et Loic)

-Structure du code Arduino (Maxime et Julien)

**Prochaine réunion lundi 11/2/2019 à 12h30 dans la salle habituelle en ub3**