**PV n°3 : Réunion du 22 octobre 2018**

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

Absent(s) : Max (excusé)

**Déroulement de la réunion :**

-Approbation du PV et de l’ODJ précédent.

-Discussion du résultat des recherches et de l’avancement du rapport bibliographique

-Choix effectué de manière éclairée sur les questions de la réunion précédente.

**Choix :**

-Avantage voiture avec arduino seulement : petit prix, simplicité, pas besoin d’une batterie très puissante.

-Avantage voiture avec Raspberry PI : plus autonome et plus précis.

-Le groupe a choisi la première solution avec uniquement un arduino car le Raspberry n’est pas si indispensable sans caméra.

-Pince qui prend le cylindre et le soulève choisie pour déplacer le cylindre de manière optimale.

-Roues Mecanum choisie pour allier stabilité et mouvement rapide.

**Travail à effectuer et outils :**

-A partir de la semaine prochaine : secrétaire : Théo, animateur : Firas

**-Chacun perfectionne sa bibliographie, rajoute des notes sur l’auteur et la validité des sources pour MARDI SOIR.**

-Maxime fusionne toutes les bibliographies mercredi matin et l’envoie à Max pour la relecture.

-Le groupe doit effectuer des recherches (pince, odométrie, arduino, alimentation,…) concrètes sur le matériel à commander pour le rapport de commande.

**Prochaine réunion le dimanche soir sur Discord et le mardi 30 octobre 2018 à 12h04.**