**PV n°8 : Réunion du 27 novembre 2018**

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

Absent : Max (prévenu)

Rédacteur : Loïc

**Déroulement de la réunion :**

- Approbation du PV et de l’ODJ précédent.

- Présentation de l’avancée du rapport par Maxime & Loïc et définition de ce qu’il faudra faire.

- Discussion autour de l’abstract en anglais.

- Explication des remarques sur la régulation faites par Michel Osée (Théo).

- Présentation du châssis modélisé par Julien et de la pince par Tristan.

- Discussion concernant la pince et le système élévateur.

- Distribution des nouvelles tâches à effectuer.

**Rapport :**

Dans la partie group management, faire une rétrospective du groupe et du mode de fonctionnement. Les parties techniques du rapport gagneraient à être rédigées par ceux qui ont travaillé dessus (par ex., Théo sur la régulation). Les parties plus générales pourraient être relues pour éviter les erreurs (dans les idées préliminaires au design final par exemple). Loïc relira toujours pour les fautes et erreurs grammaticales. Le rapport est à rendre pour le 12/12/18.

**Abstract :**

L’abstract en anglais est à rendre pour le 19/12/18. Il ne peut dépasser 250 mots. Suivre la démarche donnée au séminaire d’anglais est conseillé.

**Régulation :**

Le contrôle du véhicule doit se faire sur toute la durée de sa manœuvre, à l’aide de consignes régulières. Actuellement, le robot ne reçoit que sa position finale et doit trouver un moyen d’y accéder au plus vite. L’Arduino ne sera peut-être pas suffisamment puissant pour tous les calculs nécessaires 🡺 simplification de ceux-ci à l’aide d’approximations, etc. pour alléger la charge.

**Modélisations :**

Le châssis a été fait et ne nécessite que des modifications. Il est posté sur la Dropbox. Deux plateformes entourent les moteurs, qui seront fixés, et les plaques sont raccordées entre elles. Les trous pour les roues, les ballcasters et les capteurs de bord sont prévus. Parmi les modifications à apporter, citons : des trous pour les capteurs infrarouges, d’une hauteur de ~4cm, des trous pour les fils, ainsi que la place pour la pince et le système élévateur, qui devront être fixés également.

**Pince & système élévateur :**

Le modèle de pince d’un autre groupe a été reçu, et les pinces de Tristan ont subi des modifications concernant leur surface d’agrippement. Elles se trouvent toutes sur Dropbox.

Le système élévateur à crémaillère est rejeté, les frottements étant importants et la nécessité de maintenir la charge surélevée risquant d’abimer les moteurs. À l’aide d’engrenages, la pince pourrait soulever les cylindres en pivotant sur un axe. Elle pourrait être rangée en effectuant une rotation de pi/2.

**Tâches à effectuer :**

- Animateur : Tristan, secrétaire : Loïc.

- Maxime : Abstract.

- Théo : Odométrie.

- Julien : Modélisations de la pince, du système élévateur et de la « bagnole ».

- Tous : Rapport.

NDLR : Pour le rapport, Théo sur la partie régulation, Maxime revoit le véhicule une fois fait, Julien vérifie la partie Arduino, Tristan sur la partie pince et système élévateur (Julien vérifie), Firas sur la description des composants (capteurs, partie véhicule (pour les moteurs et autres composants), etc., en gros les sheets techniques) + project management si possible, tout ça comme parties spécifiques s’il vous plait bien. Après, le reste est à compléter et vérifier aussi. Merci beaucoup.

**Prochaine réunion à fixer.**