Bibliographie mots clés :

* Capteurs de contact, choix dépend de la pression à appliquer sur le capteur
* Radar
* Pince, mesurer le temps de fermeture afin de déterminer le diamètre du tube à saisir
* Capteurs optique, colorimétrie, contraste, choix à faire sachant qu’on a une ligne noire sur fond blanc que l’on peut suivre pour se déplacer
* Choix du moteur qui pourrait nous renvoyer des informations au fur et à mesure de sa progression, par exemple à l’aide de capteurs angulaires
* Microcontrôleurs, besoin d’un driver de puissance ou pas ? Faire attention auxquels on choisit en fonction des tensions d’entrée et de sortie : risque d’incompatibilité. Faire un choix entre signal numérique et analogique
* Odomètrie ( pas mal d’info sur technique-ingenieur à priori), surveiller le nombre d’entrée disponible
* Simulateur en code python (ou autre), trouver les équations et faire les calculs
* Solidworks pour le plan et les pièces 3D ( nécessaire pour impression 3D ou découpe)