Compte Rendu de réunion

11 Août 2022

Isabelle Van Leeuwen

Tristan Cornière

Lenny Laffargue

1. **Personnes présentes :**

* Tristan Cornière
* Lenny Laffargue
* Isabelle Van Leeuwen
* Nicolàs Dassieu-Blanchet

1. **Ordre du jour :**

Partie FPGA :

* Lecteur NFC/RFID

Partie Soft :

* Fonctionnement de l’IMU et des Balises
* Algorithme de navigation

1. **Remarques par parties**
   1. **FPGA**

Time-Out à mettre en place pour la communication avec le lecteur RFID

Voir pour utiliser le CRC pour se réaligner

Trouver un UART avec 2 stops bits ou modifier l’actuel

* 1. **Software**

Vérifier les valeurs de l’IMU : voir s’ils sont cohérents, s’ils ne dérivent pas trop vite

Préparer l’intégration du RFID pour que ce soit le plus rapide possible quand il sera fini

Par rapport à l’activation du port USB pour le dongle :

* Voir si le port est bien directement connecté au Software
* Voir s’il nécessite une configuration particulière, des pins à activer
* Voir s’il manque un driver
* La priorité reste tout de même la navigation du robot : pouvoir aller de A à B avec un virage au milieu avec un câble au lieu du dongle

1. **Objectifs pour la prochaine réunion :**

* Intégrer le RFID