

# Tourelle automatique Lucas Rakotoarivony



# **Sommaire**

**Descriptions de mes avancements**

**Réussite et difficultés sur le projet**

**État des lieux de la liste de matériel**

**Mise à jour de mes objectifs**

**Retour sur le planning**



# **Description de mes avancements**

**Code permettant de calculer la trajectoire de l'objet : Fait (voir sur Github)**

**Réussir à tirer avec le Nerf : Environ 80 %**

**Structure de la tourelle : Pas encore commencé**



# **Réussites et difficultés**

## **Réussites :**

- la partie code**
- déclencher le tir sur commande**

## **Difficultés**

- la notion du temps avec la caméra Pixy**
- gérer les différents servomoteurs**
- construire la structure de la tourelle**



# État des lieux sur le matériel

**Aucun problème : Tout reçu deuxième séance du projet**

**Juste besoin d'un servomoteur supplémentaire**



# **Mise à jour des objectifs**

**L'objectif final peut être atteint (repérer un objet et lui tirer dessus)**

**Cependant l'objet devra être suffisamment grand (ballon de foot) et assez lent**

**Selon l'avancement d'ici à la fin du mois, possibilité de gérer deux objets simultanément (couleurs différentes)**



# Retour sur le planning

## Prévision

## Réalité

**Janvier :** Déclencher le tir du nerf

Fait en mars

**Février :** Partie code avec la Pixy

Fait dans les temps

**Mars :** Structure de la tourelle

Sera fait en avril

**Avril :** Commencer les test

Sera fait en mai

**Mai :** Fonctionnalités supplémentaires

Ne sera sûrement pas fait





# **Conclusion**

**Partie la plus longue (code) fini**

**Projet plus complexe que prévu**

**Cependant le projet peut être fini dans les temps**

**Objectif final : 75 % de précision**

