Compte rendu de la séance du 27/11/2020

Nous avons commencé notre réunion par mettre les points sur l’avancement de travail et la distribution des rôles. Les postes déjà occupées sont :

* Secrétaire générale : Mariem Maazoun
* Porte parole : Aurélien Mondinot
* Responsable Data : Marwen Bahri

Il nous manque encore un chef de projet !

--> nous allons s’organiser encore entre nous pour pouvoir avancer.

Ensuite , nous avons fait un tour et un debrief sur les documents fournis :

* Rapport final : il y a plusieurs points qui manquent et qui sont mal expliqués comme sur la partie précision et cahier des charges .

--> Il faut bien définir les besoins, contacter les clients, comprendre les raisons des choix ( exp : pourquoi un tel nombre de moteurs ) , éviter les choix arbitraires et ne pas suivre les précédents mot à mot sans justification.

* Coté électronique :

-Il faut ignorer la partie gestion de la batterie ( fausse ) et penser à un autre concept comme la recharge de la batterie .

-Enoncer le besoin de nouveau .

-Bien étudier la position de la caméra .

-Etudier les risques ( section 2.5.2).

-Consulter les outils disponibles en labo comme les capteurs, les cartes électroniques, les caméras ( de profondeur ou simple ).

La bonne nouvelle est que tous les aspects électroniques sont très liés à la programmation.

* Conception mécanique: Cette partie est à revoir complétement car le travail déjà fait est basé sur des choix arbitraires qui manquent des justifications.
* Développement et fonctionnement:

-Consulter le manuel (page8)

-Reposer sur nos codes et nos simulations.

-Etudier la localisation du robot par rapport à la carte de l’ENSTA.

-Approfondir l’étude des obstacles.

Mariem MAAZOUN