**my\_robot**

|  |  |
| --- | --- |
| **1** | **Concevoir et fabriquer le PCB**   * Teensy 3.5 * Moteurs pas à pas * Codeurs rotatifs * Microswitch |
| **2** | **Concevoir et fabriquer la base roulante (inspirée du robot d’Ares ENSEA pour la CDR2021)** |
|  | **Développer l’asservissement** |
|  | **Développer la fonctionnalité de recalage** |
|  | **Intégrer un lidar entrée de gamme** |
|  | **Intégrer une fonctionnalité de dessin** |