**Compte-rendu Réunion**

1. Informations Générales

* **Lieu & Date**

Le 04/01/2016, Bureau de Mr Aubry, ISEN.

* **Motif de la Réunion**

- Définir avec le client les technologies et spécifications utilisées pour la plateforme de mobilité du robot

- Voir ensemble les conventions habituelles concernant le déplacement d’un robot dans un espace à deux dimensions  
- Définition de deadline et de dates préférentielles pour la démonstration de certaines fonctionnalités

* **Membre(s) présent(s)**

Toquer François, Mingam Pierre-yves, Aubry Clément

1. Compte-rendu

La réunion s’est concentrée sur la découverte des problèmes liés au déplacement en 2D d’un robot, ainsi que sur les réponses déjà apportées à ces problématiques.

Il a donc été décidé que le robot utiliserait une plateforme de mobilité à base d’un support plat et de roues commandés via des moteurs commandés sur [www.robotshop.com](http://www.robotshop.com) s’appelant : « système de propulsion de robot 12 volt Devantech RD02 »

<http://www.robotshop.com/eu/fr/systeme-guidage-12-volt.html>

Il a été également décidé que le programme sera codé en C/C++ pour ce qu’y est du programme intégré à la BeagleBone.

Mr Aubry à également demandé que des tests soit effectués sur les moteurs avant mi-avril.