

Mars 2023: Choix du sujet. Recherche sur les solutions utilisés par les participants de la Robocup. Recherche sur la mécanique et la conception des robots holonomes.

Mai 2023 : Achats des premiers composants et début des tests de montages électriques. Apprentissage du contrôle d'un moteur avec un Arduino et l'utilisation de codeurs incrémentaux. Réalisation d'une première étude théorique permettant de vérifier la faisabilité d'un robot holonome.

Juin 2023 : Premier assemblage du robot et premier programme informatique complet. Premier essai qui s'est soldé par un échec, les moteurs n'arrivaient pas à déplacer le robot.

Septembre 2023 : Réception de nouveaux composants. Apprentissage du fonctionnement du nouveau driver moteur. Mise en place d'une nouvelle étude théorique, la première étude de Mai 2023 ne permettant pas de commander les moteurs.

Décembre 2023 : Choix du montage électrique final. Approfondissement de l'étude théorique à fin d'avoir une relation la plus générale possible.

Février 2024 : Assemblage final du robot et début des tests pour choisir l'étude expérimentale. Finalisation de l'étude théorique.

Mai 2024 : Une anomalie se déclare sur des moteur, devenant de fait inutilisable. Choix d'un nouvelle expérimentation plus simple mais réalisable.