**CR Semaine 1 :**

**Jour 1** : Découverte de certains composants Makeblock et recherche bibliographique sur les différents protocoles réseaux :

* UDP
* TCP
* MQTT

**Jour 2** : Assemblage du 1er robot de la flotte autonome

**Jour 3** : Fin de l’assemblage des 3 robots, installation des capteurs / et de cartes RaspberryPi ainsi que découverte de la connexion par SSH (connexion à distance).

**Jour 4** : Installation des différentes libraires et composants permettant à la carte RaspberryPi de contrôler les robots, lancement des premiers programmes permettant aux robots de rouler et installation de système de communication entre les robots via leurs hotspots intégrés.

Ainsi que création d’un fichier « guide » permettant à quiconque de réaliser les étapes précédentes.

**Jour 5** : Amélioration des systèmes de communication via threading et avec l’installation d’un « serveur » (émulé pour l’instant par l’un des robots) auquel les autres robots se connectent.

Un exemple d’utilisation du système de communication est le suivant :

3 voitures en file indienne : la voiture au milieu (le serveur) ordonne à la voiture de devant d’accélérer lorsque la voiture de derrière se rapproche de lui d’une certaine distance.