|  |  |
| --- | --- |
| **Ce qui a été fait** | **Les problèmes survenus** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Discrétisation des étapes de contrôle Cf doc progra  - Test de l’arduino non officiel -> fonctionne  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Asservissement à plusieurs niveaux  - Comment on tourne/Avance/recule ?  -  - |
| **Solution proposé** | **Matériel manquant** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - On commence par programmer le bras  - Puis le contrôle moteur et l’interface entre le récepteur et l’arduino.  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  -  -  -  - |

**Bilan du 30-01-2014**

|  |
| --- |
| **A faire la séance prochaine** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - On commence par programmer le bras  - Puis le contrôle moteur et l’interface entre le récepteur et l’arduino  - Puis le contrôle des moteurs sans asservissement  -  - |

**Globalement : Il doit pouvoir décoller !**