|  |  |
| --- | --- |
| **Ce qui a été fait** | **Les problèmes survenus** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  - Alimentation de l’arduino  -  -  Stabilisation caméra :  -« Perçage » des fentes des plaques verticales  -  -  -  Programmation :  - Essai du bras -> fonctionne !  -Pilotage du quad avec l’arduino  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -Matériels  -  -  -  Programmation :  - Impossible de faire tourner les moteurs  -  -  - |
| **Solution proposé** | **Matériel manquant** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -  -  -  -  Programmation :  - Plusieurs teste effectué -> pb logiciel, conclusion de la visualisation avec l’oscililo  -  -  - | Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  -disques de découpe  -  -  -  Programmation :  -  -  -  - |

**Bilan du 18-01-2014**

|  |
| --- |
| **A faire la séance prochaine** |
| Structure :  -  -  -  Electronique :  -  -  -  Stabilisation caméra :  - Découpe de la dernière plaque  -Assemblage du système et vérifier si le barycentre se trouve bien dans la configuration donnée  -finir la découpe des fentes  -  Programmation :  - Modification de programme jusqu’à cela fonctionne -> surement un pb de communication avec les variateurs  -  -  - |

**Globalement :**