

Présente :

# CALAMITY

## Les fonctions de Calamity :

La couleur de la balle est analysée

Avale les balles à l'aide d'une brosse rotative

Les balles sont stockées dans un barillet à 5 coups  
Les balles peuvent être éjectées si elles ne sont pas voulues

## Pose des balles :

Le robot recule sur la rigole, une petite trappe s'ouvre. En faisant tourner le barillet, le robot les dépose dans la rigole

Des capteurs de distance permettent de ne pas faire de collisions avec le robot adverse

Un canon permet de tirer les balles dans les goals

Un fourche sort à l'avant pour récupérer les balles qui sont dans le distributeur

## Système de balises :

Un système de balise permet de savoir notre position sur le terrain. Il y a 3 balises au bord du terrain, 1 balise sur notre robot et 1 balise sur le robot de l'adversaire. Sur les 2 balises mobiles un miroir tourne pour faire tourner un faisceau laser tout autour du robot. Les balises au bord du terrain comptent le temps que met le faisceau laser pour toucher chaque balise qui sont au bord du terrain. Part quelques calculs trigonométrique, les balises peuvent déterminer la position et l'angle de chaque robot de la table.

## La balise mobile :

## Membres et répartition des tâches :

**Antoine Albertelli**  
Programmation  
**Arnaud Reymond**  
Aide générale  
**Benjamin Bersier**  
Construction mécanique  
**Cédric Debétaz**  
Programmation balises  
**Florian Gardon**  
Gestion du club, programmation  
**Gil Comninellis**  
Programmation balises

**Nicolas Uebelhart**  
Aide mécanique et programmation  
**Martin Python**  
Calculs, programmation  
recherche de sponsors  
**Patrik Eugster**  
Electronique  
**Romain Bersier**  
Conception et construction mécanique  
**Vincent Kern**  
Déplacement, programmation