Travail secondaire

Introduction

Le travail secondaire est moins prioritaire. Le travail des points suivant donc se faire en dégradant le moins possible les missions principal

Préparation du second robot

Nous pourrions utiliser le robot de l'année 2022 comme robot secondaire. Il faudrait pour cela souder une carte d'asservissement supplémentaire. Pour la connecté, il faudrait finir la carte d'adaptation entre pour passer de la nappe des moteurs à la carte d'asservissement. Cette carte avait été réalisé mais l'empreinte du connecteur jst n'est pas bonne.

https://github.com/robotronik/cdfr2023-carte-nappe-moteur

Position

Des nouvelles techniques de positionnement être étudier. L'intérêt serai de remplacer l'odométrie. Les techniques apportées doivent donc apporter un avantage. Les plus gros problèmes avec l'odométrie est la taille de système et le fait que le capteur doit être dans l'axe des roues (donc robot plus large et impossible de faire un robot avec roues omnidirectionnelles)

système de remplacement pouvant être étudié :

- central inertiel
- capteur optique (type capteur de souris)

Machine vision

Comprendre se que à fait Gabriel et être capable d'apporter des changement

Réduire les performance. (la machine vision nécessite actuellement une latte panda sinon c'est pas assez puissant)

Revision #1
Created 2023-06-11 14:41:58 UTC by GuillaumeD
Updated 2023-06-11 14:56:09 UTC by GuillaumeD