

Réunion de rentrée

Equipe CFR - DaVinciBot - ESILV

Réalisé par Hugo Pousseur

vendredi 30 septembre

Présentation envoyée par mail en fin de réunion

Rebonjour, bienvenue pour d'autres

Mot de bienvenue.

Objectif Année 2017

Objectifs CFR

- Apprendre
- Un vrai projet
- Une équipe soudée
- le top 50 !

Les outils

Phrase maison

“Ingénieur de demain,déjà les outils en main”

Nos outils

- Dev : linux, ROS, GIT, LATEX,MySQL (sqlite), API(php, requêtes http)
- Modélisation : Solidworks + Impression 3D + Usinage
- Electronique : ROS, Arduino

Oui, mais j'ai pas SolidWorks

Bonjour,

Les élèves de l'ESILV bénéficient de la nouvelle licence Campus SOLIDWORKS.

Avec SolidWorks SEK vous pouvez concevoir n'importe où et n'importe quand, avec un contenu et une version identique à celle utilisée dans le pôle.

Les étudiants sont autorisés à télécharger leur licence SOLIDWORKS SEK à l'adresse suivante : www.solidworks.com/SEK où un formulaire est à remplir.

L'information à donner pour le champ ID est: **XSEK12**.

Pendant le téléchargement, vous aurez besoin du N° de série SOLIDWORKS SEK pour installer et activer cette licence.

Si vous n'indiquez pas de N° de série, la licence sera seulement activée pendant 30 jours.

Le N° SEK 2016 pour l'ESILV est : **9020005907974784DW3P88F3**

Cordialement,

Nos priorités

à apprendre

- **GIT** : apprenez à utiliser GIT, pour tout test merci de les faire avec le repo suivant :
https://github.com/ESCF17/essaie_git (Inscription à GIT obligatoire + envoi par mail de vos pseudos)
- Faites les essais sur ce repo, un ancien vient de supprimer un an de travail sur le repo de l'année dernière ... et même pas un pardon !!
- **ROS** : apprendre les mots clés, essayer de comprendre l'architecture, un noeud, un topic ...

Illustration GIT

17 commits | 1 branch | 0 releases | 1 contributor

Branch: master | New pull request | Create new file | Upload files | Find file | Clone or download

PoussPouss ajout liste materiaux | Latest commit c2e2f43 29 minutes ago

code_arduino	Ajout code arduino ros	8 days ago
code_php	Ajout package ROS/PHP	8 days ago
code_python	ajout code python	8 days ago
compte_rendu/squelette	ajout squelette CR	8 days ago
interface_web/robotique_table	ajout interface web	8 days ago
package_ros_python	ajout explication + pkg zone_de_teste	4 days ago
reglement	ajout liste materiaux	29 minutes ago
reunion_slide/2016_09_30	modification slide reunion	3 days ago
table_essais	ajout liste materiaux	29 minutes ago
tuto	ajout liste tp	3 days ago
README.txt	Create README.txt	8 days ago
lien_utilite.txt	Create lien_utilite.txt	8 days ago

Figure: Photo du git actuel



Nos priorités

à apprendre

- **Python** : toucher un peu à Python, un petit Bonjour Monde, voir les boucles, conditions ...
- **Latex** : toucher un peu aussi, nos CR seront en Latex, slides (comme celui-là) aussi ...

à faire

- **Sponsor** : un bon projet n'est rien sans argent, c'est triste mais vrai ...
- **La table** : réaliser la table à l'identique, réfléchir sur comment la réaliser. Préparer une liste des matériaux qu'on a besoin.



Nos priorités

à faire

- Système de repérage
- Base du robot
- Faire un algo, pour se faire homologuer (ils sont pas cool cette année ...)
- Réfléchir sur des solutions techniques.

Tableau matériaux

	A	B	C	D
1	Liste des matériaux			
2	Élément de la table	Matériaux	État d'avancement	Qte
3	Minerais de titane	Polystyrène - ø60mm	commandé	20
4	Roche lunaire	Polystyrène - ø40mm	commandé	30
5	Module lunaire	Tube PVC – ø60mm – 2m	non-traité	-
6	Structure fusée	Tube PVC – ø80mm – 1,5m	non-traité	-
7	Triangle	Impression 3D – 3 pièces	non-traité	-
8	Fixation fusée	Bois – 44x472x33 – 3 pièces	non-traité	-
9	Barre de base circulaire	Quart de rond – ø30mm – 4,5m	non-traité	-
10	Barre cratère	Demi de rond – ø20mm – 4,2m	non-traité	-
11	Disque	Impression 3D – 1 pièce	non-traité	-
12	Barre de base rectangulaire	Tasseau – c22mm – 320mm	non-traité	-
13	Barre départ	Tasseau – c22mm – 1,4m	non-traité	-
14	Zone bleu	Sticker bleu – 350x350 – 2 pièces	non-traité	-
15	Zone jaune	Sticker jaune – 350x350 – 2 pièces	non-traité	-
16	Plaque équilibre	Bois – 5x350x400 – 2 pièces	non-traité	-
17	Axe équilibre	Bois/Acier – ø10mm – 0,8m	non-traité	-
18	Fixation axe	Impression 3D – 8 pièces	non-traité	-
19				

Figure: Tableau actuel des matériaux

Nos réunions

Déroulement d'une réunion

- Présence **OBLIGATOIRE**
- Une personne à tout de rôle se charge du CR (en Latex ou .csv à remplir)
- Recap des choses faites depuis la dernière réunion
- Discussions de l'avancement
- Distribution du travail à faire

La table

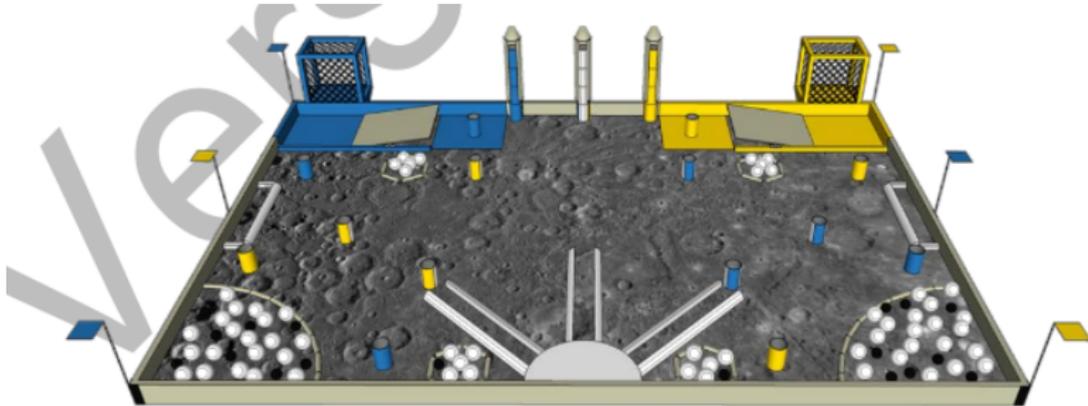


Figure 1 : Vue générale de l'aire de jeu et de ses éléments

Figure: Illustration de la table

Le règlement

Notre mission cette année :

- Récolter des minerais et des modules lunaires : de nombreuses ressources sont présentes sur la Lune, extraites de son sol ou rapportées de la Terre par fusée.
- Construire une base lunaire : à l'aide des modules lunaires apportées depuis la Terre et de ceux déjà présents sur la Lune, les robots doivent construire la base lunaire.
- Funny action : lancer un engin spatial pour préparer des vols vers Mars.

Prochaine Réunion

Prochaine réunion

lundi 10 octobre - 16h
(Heure à vérifier en fct des 3A)
L309

- Commencer à réfléchir pour la table, les matériaux...
- Faire des recherches sur python, ROS ...
- Réfléchir sur des solutions techniques
- Premier cours sur Linux + ROS (au menu 2 petits TP qu'on va faire ensemble)

Le mot de la fin #J-218

Lui il est pas venu pour participer

