PRESENTATION DE L'ÉQUIPE « INTERSTELLAR », PARTICIPANTE A LA FLL 2019, AU SEIN DU CLUB « BRICKODEURS » DE SAINT-GRATIEN.

1: Présentation du club

A) L'organisation du club

La section robotique du Club est divisée en 5 groupes possédants chacun un EV3.

Chaque groupe a commencé par faire un châssis et quelques missions puis nous avons choisi les solutions les plus prometteuses.

Lucas et Johany et Dorian

+ Eglantine ou Auriane ou Mathilde

2 : Les membres de l'équipe INTERSTELLAR

Abdullah et Thomas

Prénoms :	Groupe :	Mécanicien	Constructeur Chassis	Concepteur d'accessoires	Programmeur	Chronométre ur	Stratégie missions
Bastien	M.W.	XX	XX	XX			
Lucas	M.W.		Х	XX	Х	XX	Х
Thomas	M.W.	Х	XX	Х	XX		XX
Johany	M.W.	Х		XX	XX	Х	
Abdullah	H.R.		Х	XX	Х		х
Mohamed	H.R.			х		Х	х
Ayann	H.R.			Х		Х	
Dorian		Х		Х			

Au sein de l'équipe chaque membre à des capacités et des savoirs précis applicables sur certains domaines. Chacun a donc une tâche assignée.

Tous les membres des Brickodeurs de Saint-Gratien nous ont aidé à monter la piste et nous ont donné leurs bonnes idées...

3 : La stratégie de l'équipe INTERSTELLAR

A) Quelles missions et dans quel ordre?

Nous avons réfléchi pour savoir quelles missions avaient le meilleur rapport difficulté/rendement. Nous avons ensuite élaboré des parcours reliant chaque mission. Nous avons finalement sélectionné 4 parcours différents et nous visons 196 pts (**voir plan en annexe**).

Lucas et Thomas

B) Quelle solution pour chaque mission?

Nous avons essayé différentes solutions jusqu'à ce que ça marche. Chacun a pu proposer sa solution que l'équipe a mise en œuvre.

Lucas et Johany et Bastien

4: Le robot

A) Le 1er robot

L'ancien groupe « Master Water » avait choisi de construire un robot compact et fermé, en forme de boite sur lequel on peut fixer et enlever facilement des accessoires sans moteurs.

Thomas & Bastien

Expliquer les avantages du châssis et les capteurs utilisés et pourquoi.

B) Un deuxième robot?

Lors de la fusion des deux équipes, nous avons dupliqué ce robot.

Pourquoi?

5: La programmation

A) Les blocs

Cette année, nous avons utilisé les blocs « mon bloc » pour être plus précis, nous avons créé des blocs avancer utilisant le capteur gyroscopique pour être plus précis, ces blocs corrigent en permanence pour réorienter le robot, de façon à ce qu'il avance parfaitement droit.

B) Les commentaires

Nous utilisons des commentaires pour nous repérer dans notre programme.

Thomas

C) Tests et optimisations

Tout ne marche pas dès le 1^{er} test, nous avons essayé et nous corrigions en direct les erreurs.

Johany et Abdullah

Il a fallu adapter les programmes développés sur les 2 châssis.

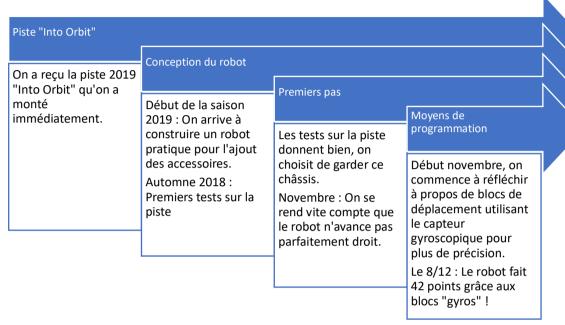
L'utilisation du Bluetooth a permis de gagner du temps pour la mise au point de chaque mission.

Enfin, il a fallu accélérer les programmes pour gagner 90 secondes (de 4 minutes à 2 min 30)

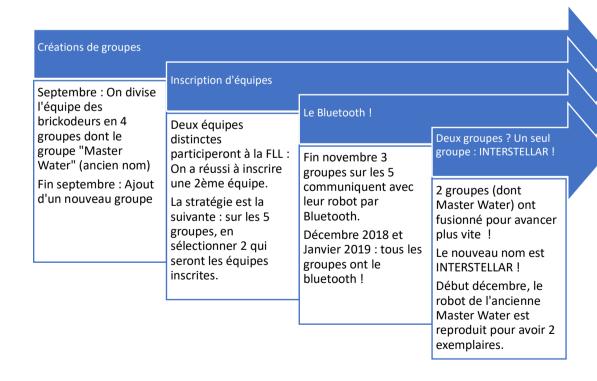
Johany et Ayann et Mohamed

7: Annexes

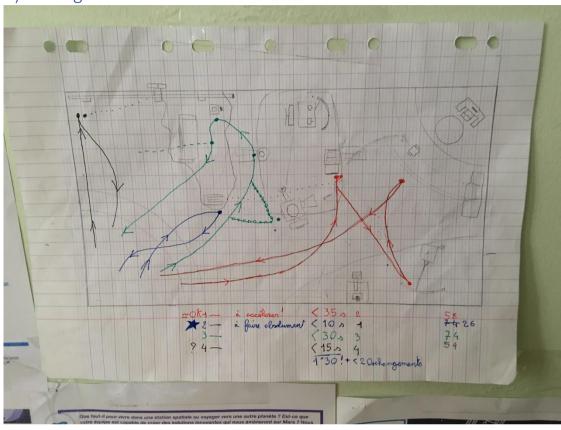
A) Évolution technique du robot :



B) Évolution de la stratégie du groupe



C) Stratégie Missions:



D) Les améliorations 2019

Nous avons cette année réussi à installer le Bluetooth, cela nous permet de programmer et de corriger plus vite lors des tests.

Nous avons travaillé avec 2 châssis identiques ce qui a gagné beaucoup de temps pour la mise au point des missions.

Léo et Johany

E) Les améliorations prévues pour 2020

Thomas et Abdullah

A compléter...

F) Qui présente quoi?

Tableau + liste A compléter...