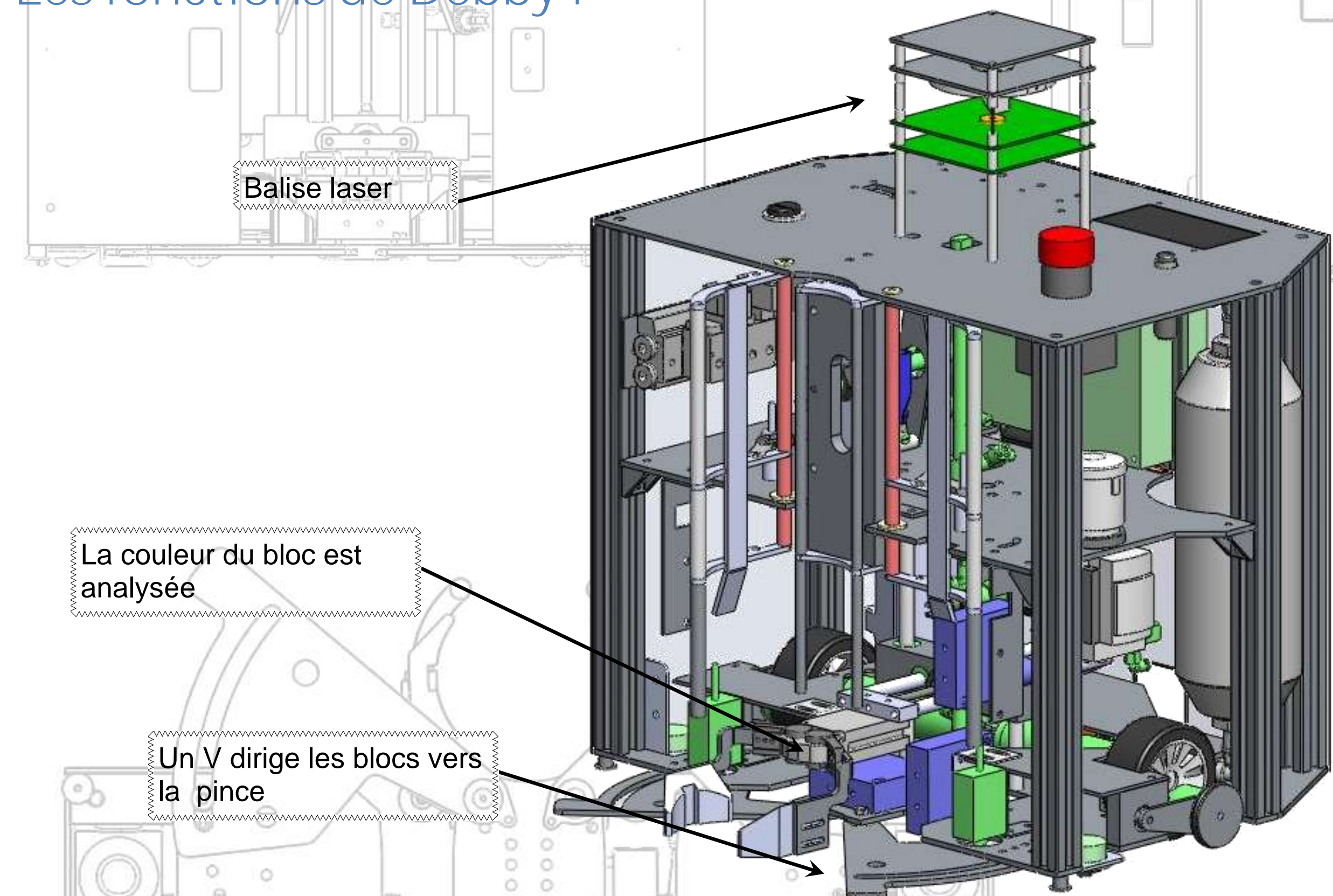


Présente :

# Debby

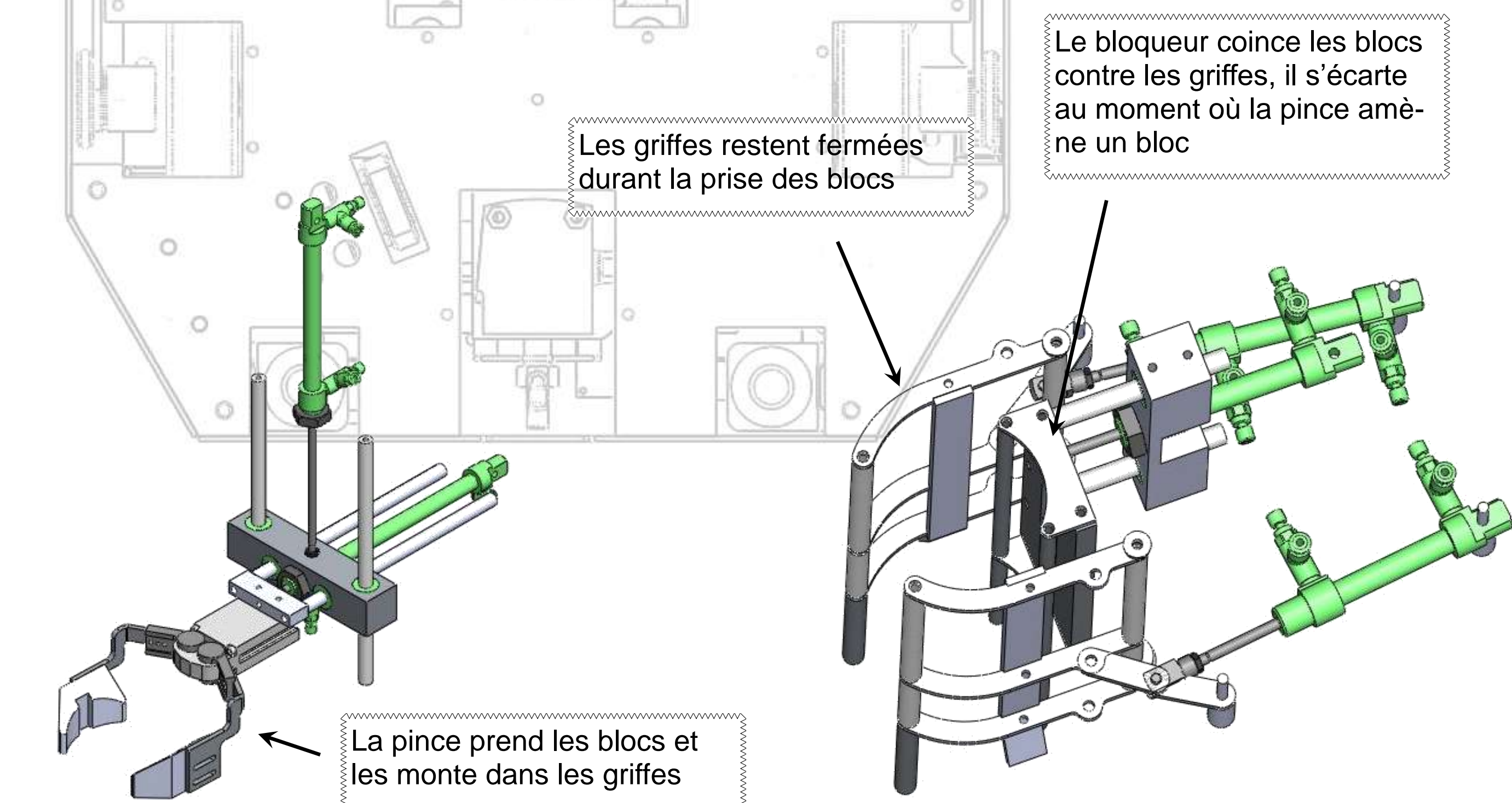
## Les fonctions de Debby :



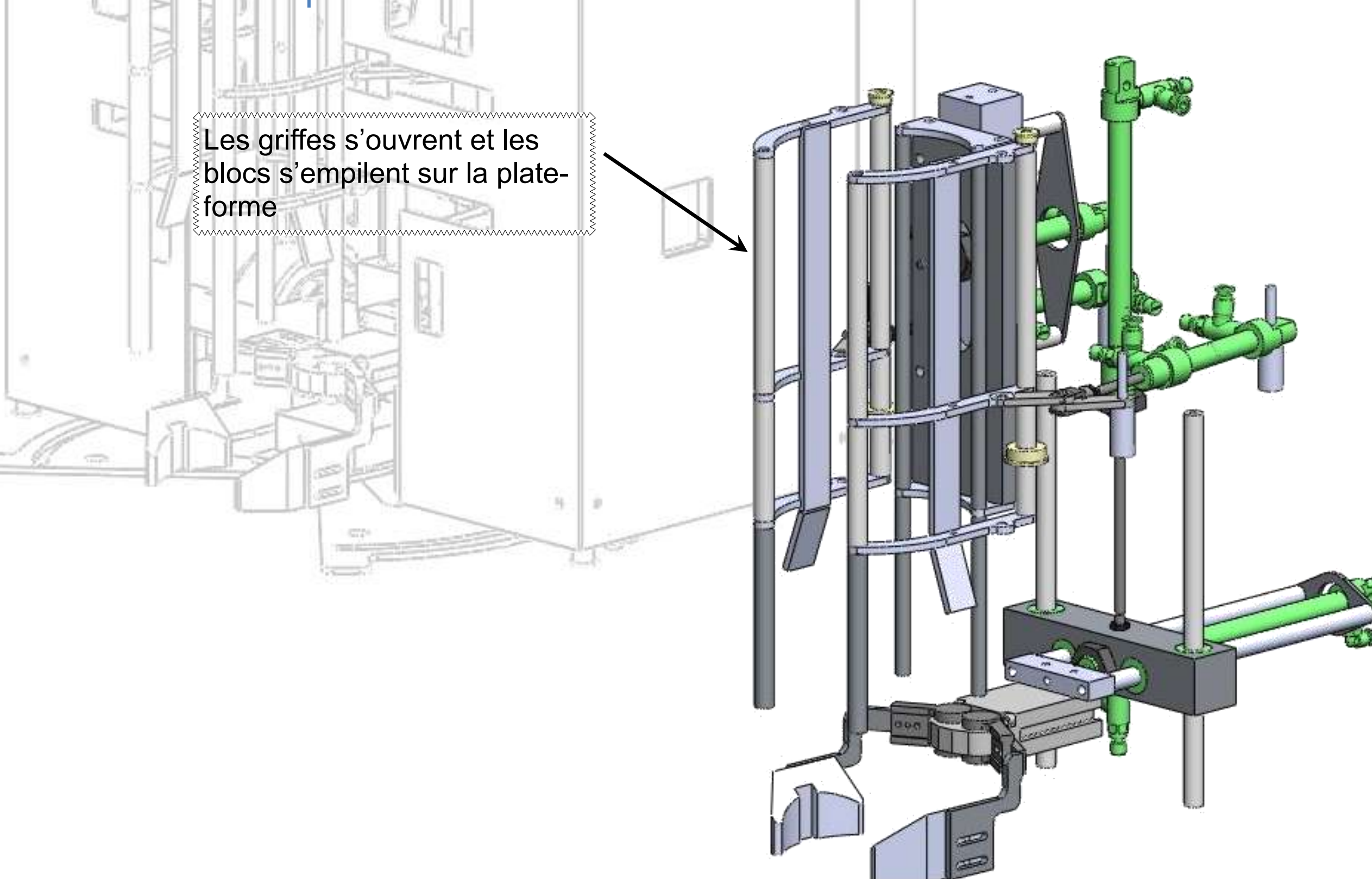
Tous les mouvements de la pince et des griffes sont pneumatiques

Compresseur embarqué qui permet de remplir le réservoir d'air pendant le match

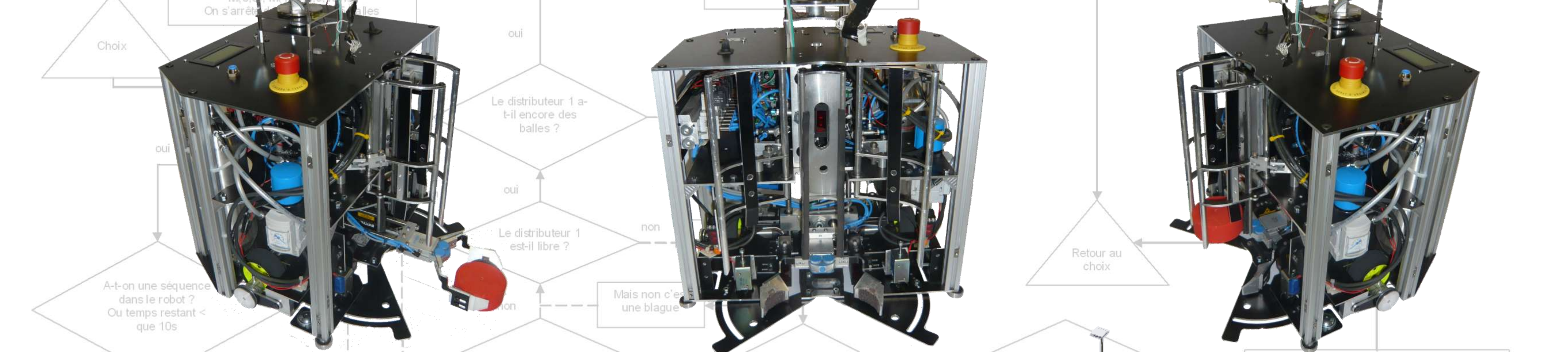
## Prise des blocs :



## Dépose des blocs :



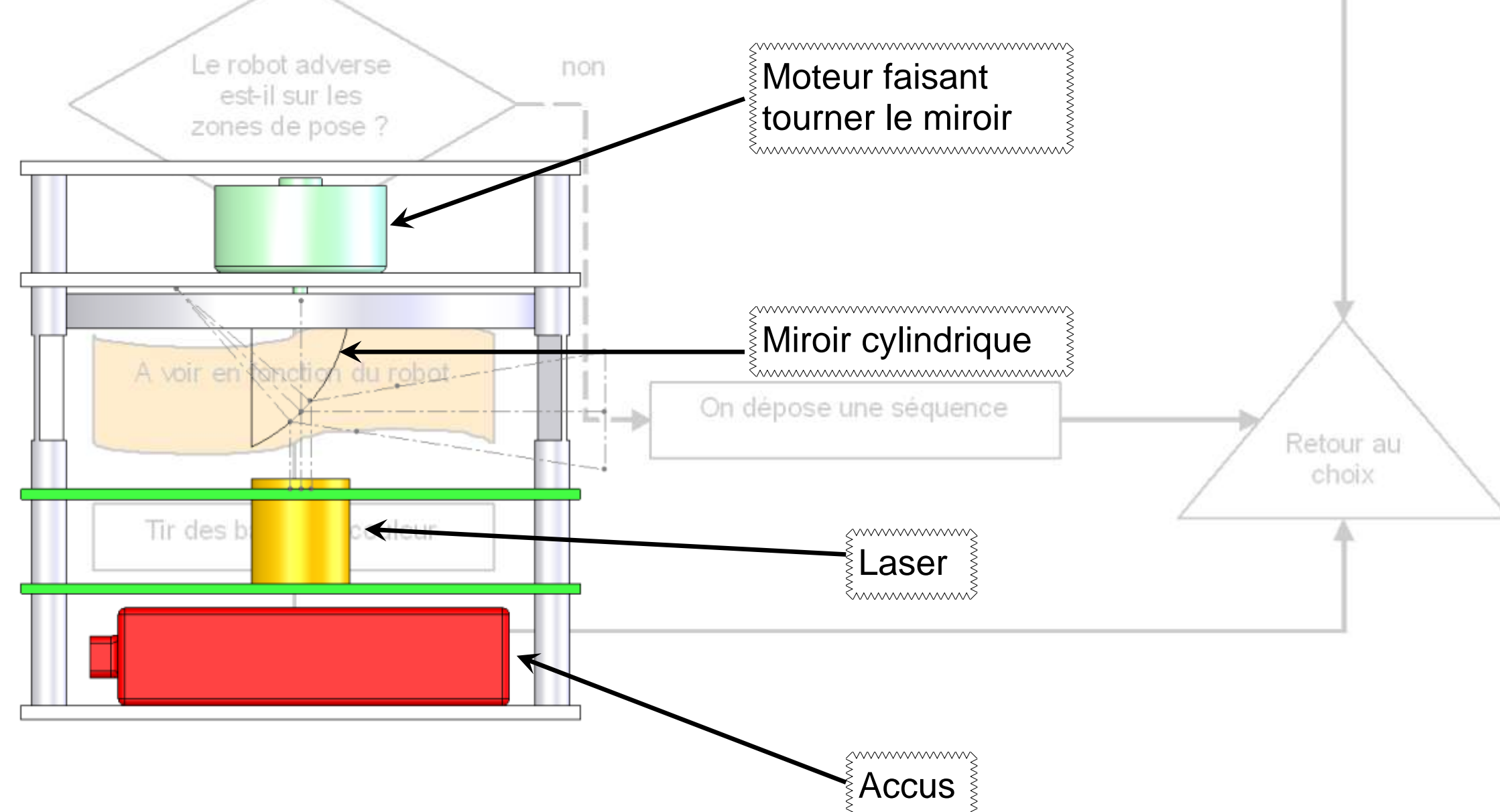
## Photos du robot :



## Système de balises :

Un système de balises 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 en rotation fait tourner un faisceau laser tout autour du robot. Les balises au bord du terrain comptent le temps que met le faisceau laser pour les atteindre. Par quelques calculs trigonométriques, 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 Glardon**  
Gestion du club, programmation
- Gil Cominellis**  
Programmation

- Joseph Lemaître**  
Programmation
- Martin Python**  
Calculs, programmation recherche de sponsors
- Nicolas Uebelhart**  
Programmation et aide mécanique
- Olivier Wenger**  
Electronique
- Romain Bersier**  
Conception et construction mécanique
- Vincent Kern**  
Déplacement, programmation
- Kim Brugnetti**  
Electronique