Cahier des charges du rover

Feuille d'équipe. Elle reste dans le bac. Cochez une case quand vous l'avez vérifiée.

Équipe		**Notre numéro**	

Le numéro est l'id du tag, la bande de la télécommande et le groupe sur la table.

Le rover

Point	Ce qu'il faut	On vérifie	
Pente	10° : 30 cm de long, 5,2 cm de haut	Il monte jusqu'en haut à la télécommande, sans reculer	☐
Échantillon	40 × 40 × 56 mm, debout. Poussé, saisi ou soulevé	Déplacé de 50 cm, toujours debout	☐
Tag	112 mm de côté, marge blanche comprise	À plat, visible du dessus, en place après la pente	☐
Encombrement	25 × 25 × 20 cm au plus, tout compris	Il entre dans le gabarit	☐
Électronique	1 carte DFR0548, 2 micro:bit, 4 moteurs, 2 servomoteurs au plus	On compte	☐
Impression 3D	3 h au plus pour l'équipe, durée lue dans Kiri:Moto	Total du suivi, au verso : 3 h au plus	☐

Le pilotage

Mode	Ce que le rover reçoit	On vérifie	
Télécommande	Bande : notre numéro. Les cinq mots, avec une vitesse tirée de l'inclinaison	Il obéit aux cinq mots, plus vite quand on penche plus	☐
Table	Bande 83, groupe : notre numéro. Les mêmes cinq mots, avec leur vitesse	`avancer` : 5 cm au moins en 1,5 s	☐
		`gauche` et `droite` : deux sens opposés	☐
		Plus de message pendant 1 s : il s'arrête	☐
		Il suit la figure de la table	☐
Changer de mode	À vous de choisir comment	L'écran montre le mode actif	☐

Notre équipe

Membres			
Châssis et pente		**Échantillon**	
Programme			

Notre suivi d'impression

Pièce	Durée	Total

Une pièce ratée compte, sauf si c'est la machine qui a raté.

Nos décisions

Un servomoteur ou pas, une correction après la revue : ce que vous décidez, pourquoi, et qui s'en occupe.

Séance	Ce qu'on décide, et pourquoi	Qui