

Rapport 8

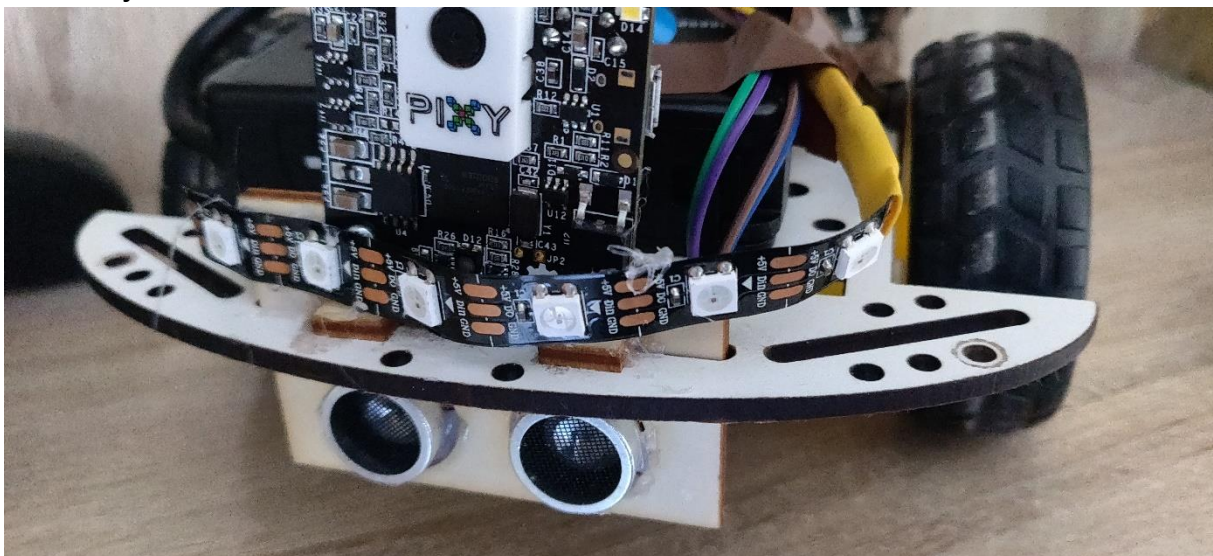
Vieville Sébastien G1

Pour cette séance j'ai commencé par corriger le bug qu'on avait avec la caméra pixy, en effet lorsque la caméra détecte du rouge, peu importe où était l'objet elle le voyait en abscisse égale 0 et ordonnée égale 0 donc dans le coin en bas à gauche de la caméra.

J'ai remarqué ce problème en faisant plusieurs tests car le véhicule ne faisait que tourner à gauche après avoir vu un objet rouge. Après plusieurs recherches et du code d'exemple de la caméra pixy j'ai trouvé que l'indice du bloc rouge vu commençait à 1 dans notre cas et non 0, j'ai donc changé quel indice de 0 à 1.

```
// Set the first block (pixy.blocks[0]) to 1
if (pixy.ccc.blocks[1].m_x<150){
  // Tourne le véhicule à gauche pour centrer l'objet
  turnLeft(0,80);
}
else if (pixy.ccc.blocks[1].m_x>175){
  // Tourne le véhicule à droite pour centrer l'objet
  turnRight(80,0);
}
else {
  //Le véhicule avance
  forward(110,120);
}
```

Ensuite j'ai recollé les leds à l'avant de la voiture car elles étaient mal collées.



J'ai ensuite essayé de mieux équilibrer le véhicule car après avoir tester beaucoup de puissances différentes pour les moteurs, soit le véhicule dérapait, soit la puissance n'était pas assez grande pour qu'il avance. Le problème du dérapage venait essentiellement du poids du véhicule très mal répartie, en effet tout le poids se trouvait à l'arrière. J'ai donc déplacé la batterie du véhicule qui est l'objet le plus lourd de l'arrière vers le centre du véhicule en prenant soin de scotché le câble pour qu'il ne touche pas les roues.

