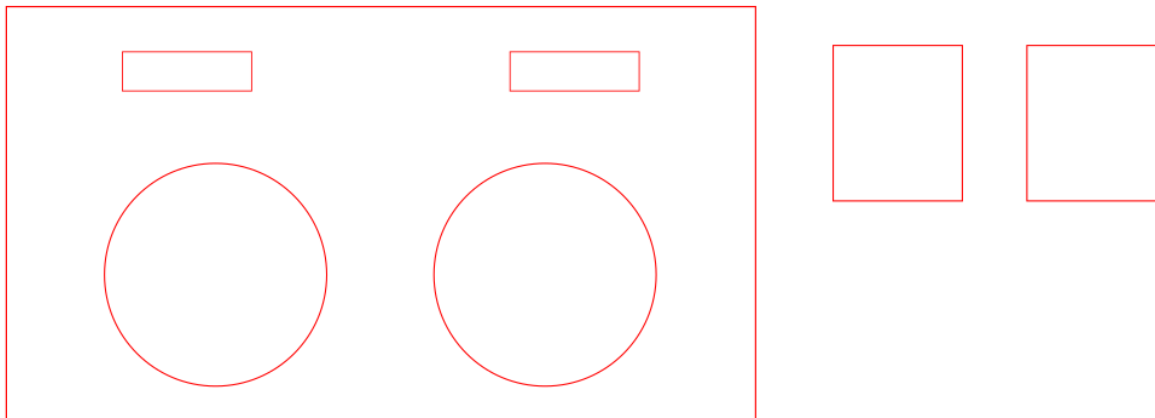


Rapport séance 6

Martelli Gino G1

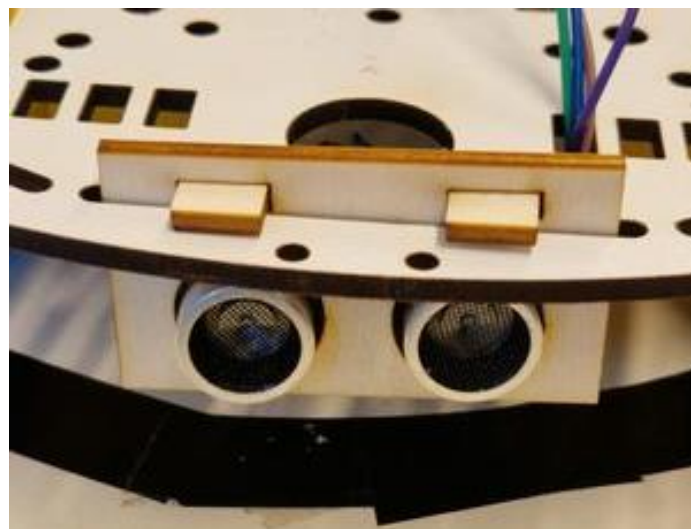
Durant cette séance j'ai créé et installé le support en bois pour le sonar et installé la caméra Pixy. J'ai aussi corrigé un problème lié au code et la caméra Pixy.

J'ai modifié le schéma de la dernière fois pour avoir une pièce un petit peu plus large pour éviter qu'elle casse facilement.

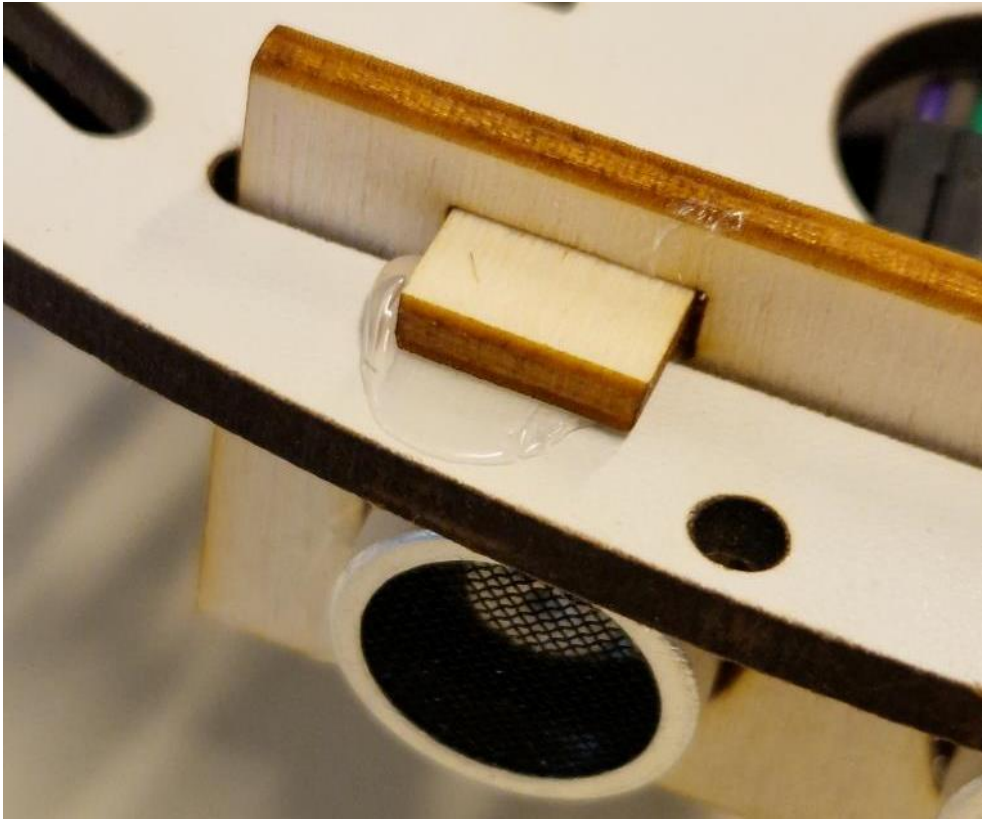


Je suis ensuite allé découper les 3 pièces en bois au laser. Une des deux petites pièces est tombée dans un trou de la machine laser mais j'ai pu la récupérer.

Une fois imprimé, j'ai installé les pièces sur la voiture :

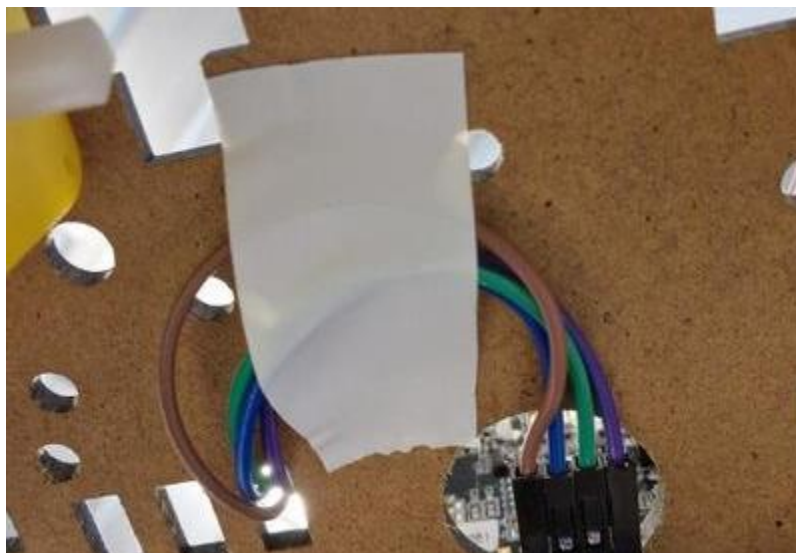


Il y avait un peu de mou que j'avais créé exprès pour pouvoir mettre de la colle.
Je suis donc allé mettre de la colle avec le pistolet :

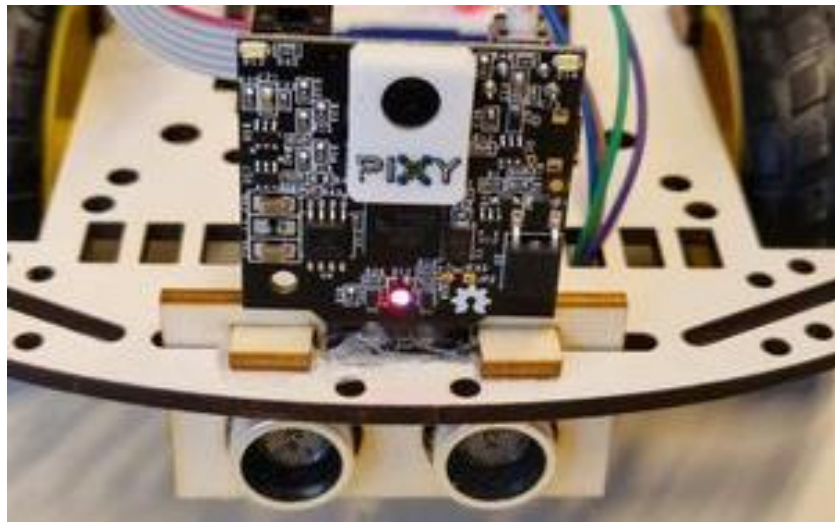


Les 3 pièces ne bougent plus et le sonar non plus. J'ai ensuite rebranché le sonar
à la carte Arduino et on a testé la voiture.

Des fils pendent sous la voiture donc j'ai mis un peu de scotch :

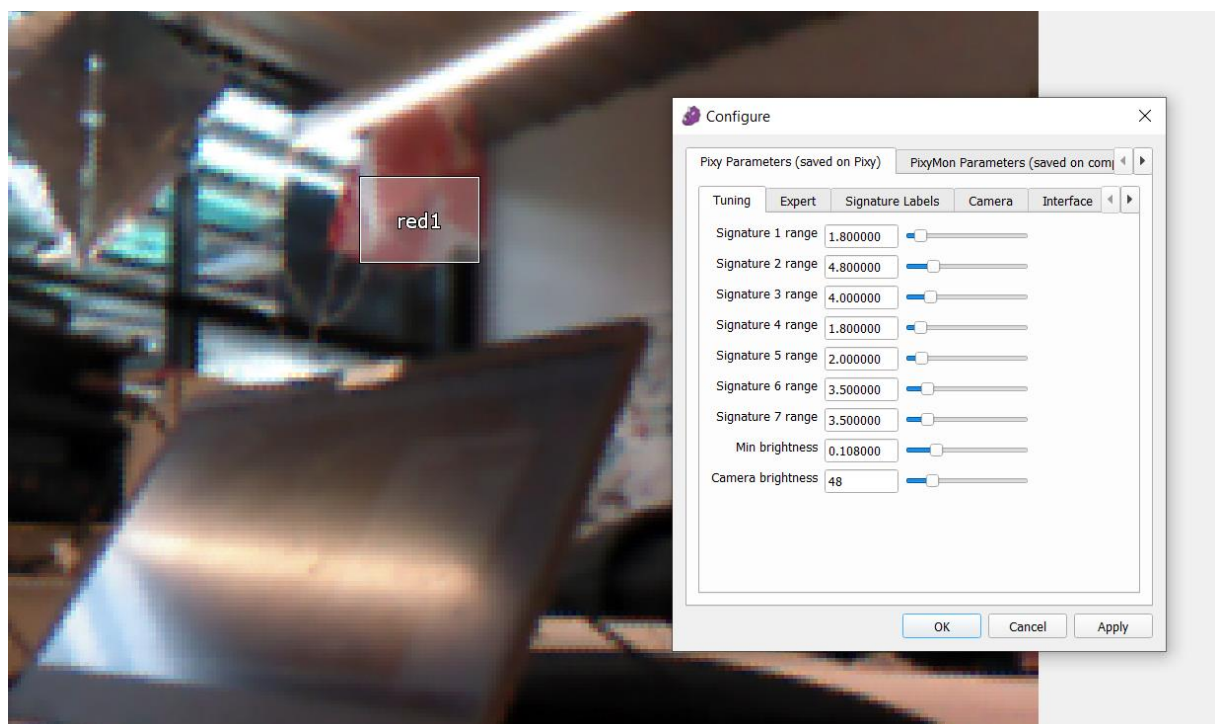


J'ai utilisé le pistolet à colle pour fixer la caméra Pixy sur la voiture :



Je n'ai pas utilisé les vis car la pièce découpée en bois est trop fine pour ne pas se casser.

Ensuite j'ai réglé quelques paramètres par rapport à la signature range sur la caméra Pixy qui n'étaient pas enregistrée (La signature range 4 était trop forte et la signature range 3 était trop basse) :



Mon camarade a fait un peu de code et je l'ai aidé à résoudre un problème : il faut rajouter `pixy.init();` pour que le code ne s'arrête pas de tourner dès qu'il lit une ligne de code liée à la caméra Pixy.