

Séance 7

Vieville Sébastien

Lors de cette séance j'ai continué le code du véhicule. J'ai commencé par essayer de faire aller le véhicule tout droit, car les deux moteurs de la voiture non pas la même puissance et la voiture tourne continuellement quand les moteurs sont à la même puissance, après avoir fait plusieurs test avec différentes puissances j'ai finalement trouvé un équilibre pour que la voiture aille le plus droit possible.

Ensuite j'ai essayé de régler le problème de dérapage constant du véhicule lorsque qu'il commence à tourner (les roues qui dérapent sont la petite à l'arrière et celle de gauche), j'ai dans un premier temps essayé de baisser la puissance des moteurs lorsque la voiture tourne, mais en les baissant trop le véhicule n'a plus la puissance de bouger, j'ai donc pris un long moment pour trouver l'équilibre entre la voiture dérape indéfiniment et le véhicule n'avance plus.

Par la suite j'ai codé le « tazer » fait avec des leds donc quand le véhicule voit un objet de couleur rouge et est à moins de 5cm de cette objet le tazer s'active, il fait clignoter très rapidement les 6 leds à l'avant et les 2 lumières de la caméra Pixy.

Pour finir j'ai remarqué que lorsque le véhicule voyait un objet rouge il allait continuellement à gauche, en regardant ce que renvoyait la caméra pixy dans le code j'ai vu qu'elle voyait l'objet rouge toujours en $x=0$ $y=0$, c'est à dire en bas à gauche de la caméra ce qui explique pourquoi le véhicule aller toujours à gauche, je n'ai pas encore eu le temps de résoudre ce problème malheureusement.