

Compte-rendu séance 3

Anne-Marie MEDINA

Lors de cette séance, je me suis concentrée sur la conversion des mesures en points.

Pour cela, je me suis familiarisée avec Processing. Processing me permettrait d'afficher en trois dimensions, sur une fenêtre, chaque point pour chaque mesure, c'est ce qu'il faut que je fasse avec la possibilité d'observer le rendu et de le sauvegarder en fichier .xyz

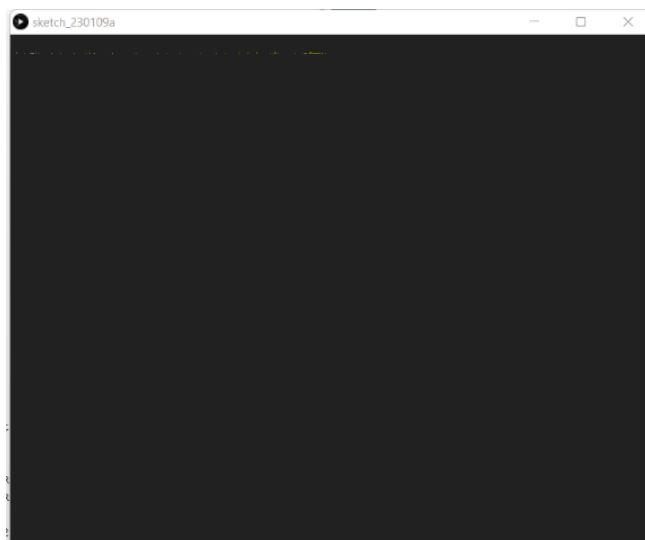
En commençant par de simples tests, j'ai appris comment connecter Arduino et Processing pour qu'ainsi Processing reçoive les mesures faites par Arduino.

J'ai d'abord réalisé un test permettant à Processing de recevoir les données d'Arduino. Puis, à partir de `draw()`, j'ai affiché des dessins.

Pour utiliser les mesures du laser j'ai simplifié le code écrit précédemment pour n'obtenir que la valeur de la mesure.

Finalement j'ai pu obtenir et afficher des points de coordonnées (x,y,z) avec x la mesure faite par le laser et y,z des constantes pour l'instant.

Lors de la prochaine séance, il faudra donc obtenir les valeurs de y et z, selon les deux moteurs : la rotation de la plaque et la translation du laser.



On peut observer sur la fenêtre (tout en haut, ce sont de petits points) une lignée de points dont les coordonnées varient en fonction de la distance entre le laser et un objet.