

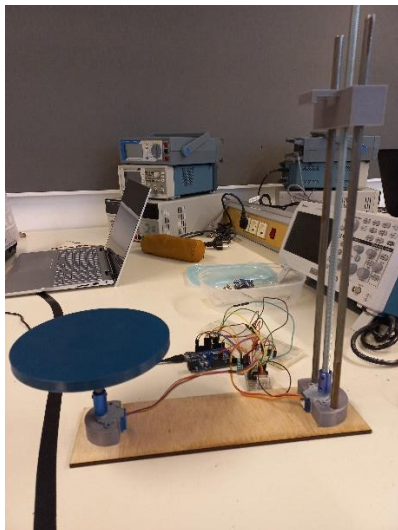
## Compte-rendu séance 5

MEDINA Anne Marie

Lors de cette séance, j'ai continué de coder sur Processing. J'ai utilisé la librairie PeasyCam afin de pouvoir utiliser la souris lors du scan. Ainsi, lors de la prise de mesures et représentation 3D, l'utilisateur peut regarder sous différents angles.

Par la suite je me suis concentrée sur le code Arduino. J'ai deux codes qui fonctionnent : l'un affiche la distance  $r$  et la hauteur  $z$ , comme sur les précédents comptes-rendus, l'autre affiche  $x$  et  $y$  selon l'angle de rotation de la plaque. Il faudra vérifier les valeurs.

J'ai ensuite combiné les codes : j'obtiens bien les trois coordonnées cependant j'ai rencontré des problèmes sur les moteurs.



On a vérifié les connexions et on s'est rendu compte qu'une composante ne fonctionnait pas. On a cherché à déterminer laquelle. Après plusieurs tests, on a déterminé une des cartes.

Après avoir déterminé la composante défectueuse, je suis revenu sur le code combiné. Les moteurs ne fonctionnent pas comme je le souhaite. Il faut donc que je revoie les différentes parties du code et comment je les ai associées.

Un autre problème : les moteurs ne sont pas assez rapides. Le montage qui permettrait de monter le laser bouge à peine. Il faudra chercher une solution à cela.

