Schnittstellendokumentation

# Pixycam:

Die Kamera kommuniziert über die SPI-Schnitstelle mit dem Arduino. Dabei werden detektierte Objekte mit ID und weiteren Parametern wie Größe und Position weitergegeben. Einzelne Werte können dabei auch gezielt durch die Pixy-Bibliothek abgefragt werden. Dies ist auch wichtig, um den PanError zu berechnen, sprich wie weit das zu trackende Objekt von der Bildmitte entfernt ist.

Dieser Wert kann dann auch schon an den Aarexx weitergegeben, um dort als Grundlage für die Berechnung der Ansteuerungswerte für die Motoren zu dienen.