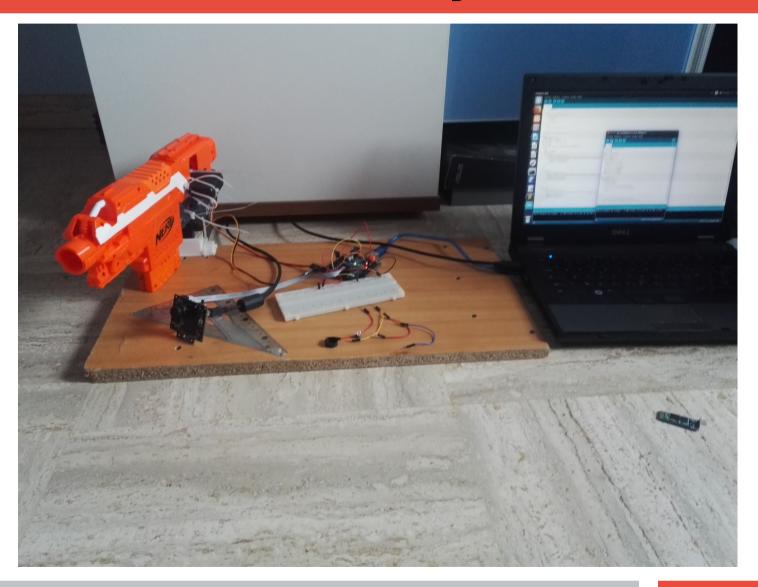
Tourelle automatique Lucas Rakotoarivony



Sommaire

- Description du projet
- Réussites et difficultés
- Matériel nécessaire
- Retour sur le planning
- Perspectives et améliorations

Description du projet

Créer une tourelle automatique Calculer la trajectoire d'un objet à l'aide de la caméra Pixy Ensuite déplacer le Nerf en fonction et déclencher le tir

Sommaire

- Description du projet
- Réussite et difficultés
- Matériel nécessaire
- Retour sur le planning
- Perspectives et améliorations

Réussites et difficultés

Réussites:

- -la partie code
- déclencher le tir sur commande
- -déterminer la trajectoire de l'objet

Difficultés

- détecter un objet de grande taille
- gérer les différents servomoteurs
- gérer la luminosité et les couleurs avec la caméra

Matériel nécessaire

- Une caméra Pixy
- Un Nerf
- Plusieurs servomoteurs
- Différents serres-câbles et fils







Retour sur le planning

Prévision

Fonctionnalités supplémentaires

Fait en mars

Réalité

Janvier: Déclencher le tir du nerf

Fait dans les temps

Février: Partie code avec la Pixy

Sera fait en avril

Mars: Structure de la tourelle

Sera fait en mai

Avril: Commencer les test

Non fait

Mai:

Perspectives et améliorations

- -Réussir à faire fonctionner l'application et la caméra Pixy simultanément.
- -Calculer de manière plus précise la trajectoire de l'objet en prenant plus de points en paramètre.
- -Améliorer la précision de la tourelle en utilisant une caméra et de meilleure qualité et déterminer de manière optimale la trajectoire de l'objet.
- -Réussir à gérer plusieurs objets simultanément et ne pas prendre en compte la couleurs des murs.
- -Ajouter un module ultrason (HC-SR04) pour connaître la distance entre l'objet et la tourelle (la tourelle gère uniquement les déplacements latéraux).

Conclusion

La tourelle fonctionne de manière cohérente.

Cependant trop d'approximation donc pas assez précise.

Plusieurs améliorations possibles pour la rendre plus efficace.