

TO DO LISTE

1) CALIBRAGE:

- _ Calibrage pour la rotation:
Fixer des angles qui nous sert à définir des intervalles qui vont nous aider à détecter quand y a trop de rotation ou un peu de rotation.
À 60° , 30° ...
- _ Calibrage pour avancer/ reculer:
Calibrer pour fixer l'intervalle ou on peut atterrir mais aussi pour savoir si on est trop loin, un peu loin(idem pour proche) .
4 mètres, 3 mètres , 1 mètres , 0.5 mètres, 0.3 mètres ...

2) LES TESTS:

- _ Tester l'automate de rotation
- _ Tester l'automate de avancer/reculer
En premier temps avec la caméra du pc et puis sur le simulateur.

3) STRUCTURER ET AJOUTER DE LA ROBUSTESSE À NOTRE CODE .