**Objectif de la séance**

* Déterminer les liaisons manquantes de notre schéma global.
* Transfert du site sur le Raspberry Pi.
* Exécution du code permettant d’accéder aux ports du Raspberry Pi.
* Configurer le Raspberry Pi en émetteur Wifi.
* Finir le code permettant de mettre en marche le robot à l’aide du bouton poussoir et faire les tests de ce dernier pour terminer le calibrage + Améliorer le code pour permettre de donner un premier jet pour la recherche d’un point rouge dans l’espace.
* Commencer l’implémentation sous Matlab de la reconnaissance de son.
* Lidar: débuter le traitement des données.

**Réalisation de la séance**

* Transfert du site sur le Raspberry Pi.

* Début de l'exécution du code permettant d’accéder aux ports du Raspberry Pi.
* Début de la configuration du Raspberry Pi en émetteur Wifi.
* Finir le code permettant de mettre en marche le robot à l’aide du bouton poussoir
* Début de tests de ce dernier pour terminer le calibrage.
* Commencer l’implémentation sous Matlab de la reconnaissance de son.
* Recherches sur le traitement des données du Lidar

**Descriptif par étudiant**

Pierre GOSSON & Reda LABORIEUX : Nous avons commencé à héberger le site web sur le Raspberry. Mise en place de la caméra et du code détection de point rouge/gommette sur le Raspberry.

Alexandre VERNET : Le robot peut se déplacer de manière contrôlée en ligne droite à l’aide de l’appui sur un bouton poussoir. On a découvert que les deux roues ne tournent pas à la même vitesse à commande égale. Le calibrage des roues/du moteur reste à faire pour obtenir une vitesse optimale.

Capucine JUMELLE: Début de l'implémentation de la détection d’un bruit différent du bruit ambiant sous matlab. On s'est rendu compte que ce code devait être converti en python ultérieurement pour l'implémenter sur notre robot.

Hugues FARTHOUAT: Recherche sur les différentes méthodes de traitement (but: déterminer position du robot relative tout en cartographiant), et début implémentation (algo Iterative Closest Point).

Antoine KLEITZ: Début de la réalisation de la fonction d’affichage vidéo en direct avec Flask et Python. Récupération du flux vidéo de la caméra du robot et affichage en direct sur l’interface Web.

**Objectif de la séance prochaine:**

* Conversion de code de la reconnaissance d'un bruit différent du bruit ambiant en python et le continuer
* Relier la lecture de la vidéo à notre site
* Faire les tests sur le robot pour terminer le calibrage + Améliorer le code pour permettre de donner un premier jet pour la recherche d’un point rouge dans l’espace.
* Finir l'exécution du code permettant d’accéder aux ports du Raspberry Pi.
* Finir la configuration du Raspberry Pi en émetteur Wifi.
* Lidar: continuer le traitement des données et tester la viabilité.
* Finir de paramétrer le site sur Raspberry avec flask (en déplacement css dans static).