Bonjour,

Voici notre compte rendu de séance 13.

**Objectif de la séance**

* Rédiger le bilan du jalon 2.
* Implémenter le mode 2.
* Finaliser l'intégration du mode 3.
* Utiliser le LIDAR pour la détection d'objets.
* Améliorer la communication STM32-Raspberry Pi.
* Mettre en place l'enregistrement des utilisateurs pour la sécurité du site.
* Bloquer les adresses IP qui essaient d'accéder au site 2000 fois en une minute.

**Réalisation de la séance**

* Rédaction du bilan du jalon 2.
* Début d’implémentation du mode 2.
* Finition de la communication STM32-Raspberry Pi.
* Début de mise en place l'enregistrement des utilisateurs pour la sécurité du site.
* Intégration du mode 3.

**Descriptif par étudiant**

**Pierre GOSSON** : Finalisation de la communication Raspberry-STM32 (code python) et STM32-Serializer.

**Reda LABORIEUX** : Mise en place d’une attribution adresse ip/ user/ mdp. Mise en place du register du site.

**Alexandre VERNET** : Finalisation de la communication Raspberry-STM32 (code en C) et STM32-Serializer

**Capucine JUMELLE** : Implémentation du mode 2 sur le robot. Travail sur la balance de blanc pour une meilleure détection de couleur.

**Hugues FARTHOUAT** : correction de bugs sur site, adressage ip et communication STM32-Raspberry.

**Antoine KLEITZ :** Intégration du mode 3 sur le robot. Modification du script de lecture audio du mode 3.

**Objectif de la séance prochaine:**

* Finalisation de l'intégration du mode 3
* Finir l'implémentation du mode 2.
* Finaliser l'intégration du mode 3.
* Utiliser le LIDAR pour la détection d'objets.
* Bloquer les adresses IP qui essaient d'accéder au site 2000 fois en une minute.
* Finir la mise en place l'enregistrement des utilisateurs pour la sécurité du site.

Cordialement,

Equipe C-3