Séance 3

Bonjour,

Conformément aux objectifs fixés à la fin de la séance précédente, l'équipe a avancé ensemble dans la réalisation des premières tâches. Plus précisément :

-Alexandre Vernet: prise en main de la carte Serializer pour les roues et création d'un script pour permettre au 8051 d'envoyer une commande pour faire tourner les moteurs

-Antoine Kleitz: rédaction du rapport de pré-étude et prise en main du LIDAR

-Reda Laborieux: design du site internet et prise en main du LIDAR

-Hugues Farthouat: design du site internet et prise en main du LIDAR

-Capucine Jumelle: développement de la fonction de détection de point rouge sur une vidéo en direct

-Pierre Gosson: prise en main de la Raspberry et aide pour le design du site

Nos objectifs pour la prochaine séance sont : réaliser des tests sur la Raspberry, mettre en forme la visualisation des données du LIDAR, finition de la fonction de détection et travail sur la connexion du flux vidéo avec le point rouge repéré au site internet