Bonjour,

Voici notre rapport de la séance 6 du groupe C3

**Objectif de la séance**

Les objectifs de la séance 6 sont:

* Mettre en place le github project (en lien avec la réunion groupe-tuteur).
* Continuer le transfert du site sur la Raspberry.
* L'execution du code permettant d'accéder aux ports du Raspberry Pi.
* Travail sur la connexion du flux vidéo au site internet.
* Travail sur la configuration du site sur Raspberry Pi pour un accès unique à certaines addresses ip
* Prise en main de l'IDE du robot et travail sur le lien entre STM32 et 8051

**Réalisation de la séance**

Lors de la séance nous avons :

* Transfert du site sur le Raspberry Pi
* Gestion du flux vidéo sur le site.
* Mise en place du github.
* Finition de la détection de son pour faciliter l'implémentation sur le robot
* Travail sur la gestion du son

**Descriptif par étudiant**

Pierre GOSSON : Mise en place du Projet Github (issues et milestones), à savoir, retravailler l'architecture de dépôt de code sur GitHub et hébergement du site web sur la raspberry avec Flask.

Alexandre VERNET : prise en main de la carte STM32 et établissement de la liaison UART entre la STM32 et le 8051

Reda LABORIEUX : configuration des adresses IP pouvant accéder au site, configuration d'un authentificateur pour l'interface web (identifiant, mdp)

Capucine JUMELLE: Finition de la détection du point rouge. Le code final permet de donner au robot deux valeurs x et y qui permettront facilement d'indiquer dans quelle direction se diriger. De plus, j'ai travaillé sur l'adaptation de la détection de son en python grâce à la bibliothèque sounddevice.

Hugues FARTHOUAT: Réflexion sur la localisation du robot dans son environnement + aide diverse aux autres membres

Antoine KLEITZ: Finition de la mise en place du retour de flux vidéo sur le site Web avec Flask (terminé)

**Objectif de la séance prochaine**

* Continuer la configuration de la liaison UART entre le STM32 et le 8051.
* Réussir à héberger le site sur la Raspberry Pi (difficultés rencontrées aujourd'hui).
* Configurer l'utilisation du Raspberry Pi avec le Wifi (à finir)
* 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.
* Essayer de réorganiser les tâches affectées à chaque membre, et affiner la structure globale du projet.

Cordialement,

Equipe C-3