Séance 7

Bonjour,

Voici notre compte rendu de séance 7.

**Objectif de la séance**

* Continuer la configuration de la liaison UART entre le STM32 et le 8051
* Réussir à héberger le site sur la Raspberry Pi
* Configurer l'utilisation du Raspberry Pi avec le 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 Python de la reconnaissance de son
* Essayer de réorganiser les tâches affectées à chaque membre, et affiner la structure globale du projet

**Réalisation de la séance**

* Installation de l'OS sur le Raspberry PI

* Configuration de la commande PWM des servos-moteurs

* Début de la configuration du Raspberry Pi en émetteur Wifi.

* Finition du code permettant de mettre en marche le robot à l’aide du bouton poussoir

* Début de tests de ce dernier pour terminer le calibrage.

* Implémentation sous Python de la reconnaissance de son.
* Intégration du programme de détection de couleur via la webcam sur le site web

**Descriptif par étudiant**

Pierre GOSSON: Remise en place d'un nouvel OS sur la Raspberry (problèmes rencontrés lors de l'installation de l'interface graphique, on utilise maintenant l'OS seulement en interface de commande)

Reda LABORIEUX : Absent

Alexandre VERNET : Travail sur la communication entre le STM32 et le 8051 à travers une liaison UART (fonctionnel)

Capucine JUMELLE: Avancement du programme qui permet de détecter différents sons, il nous permet de savoir si l'intensité du son augmente ou pas en fonction du temps. Travail sur la STM32

Hugues FARTHOUAT: Configuration du pilotage du robot via la manette (manette connectée a l'ordinateur client).

Antoine KLEITZ: Travail sur la configuration de la commande PWM pour les servo-moteurs sur la STM32.

**Objectif de la séance prochaine:**

* Finition de la conversion de code de la reconnaissance d'un bruit différent du bruit ambiant en python
* Finir de paramétrer les contrôles usuels du robot à la manette (Communication STM32-RaspberryPI)
* Terminer la configuration de la commande PWM des servos-moteurs.
* Finir de paramétrer le nouvel OS sur la Raspberry et y implémenter l'interface Web.

Cordialement,

Equipe C-3