Séance 9

Bonjour,

Voici notre compte rendu de séance 9.

**Objectif de la séance**

* Optimisation des codes pour l'utilisation du Raspberry
* Configuration de la détection de son pour le mode 2 et le mode 3
* Possibilité de sélectionner les modes de fonctionnement sur l'interface web

**Réalisation de la séance**

* Bilan avec l'équipe du jalon 1, et mise en place des prochains objectifs du jalon 2.
* Configuration du mode 3 du robot, sous python, programme d'enregistrement de son et de relecture du fichier audio en boucle
* Travail sur le conditionnement du microphone présent sur le robot
* Configuration de la détection du son pour le mode 2

**Descriptif par étudiant**

Pierre GOSSON: Communication Serial entre le Raspberry-STM32 (python...)

Reda LABORIEUX : finition du checking d'adresse IP d'accès au site, affichage des adresses IP qui ont tenté de se connecter au site (intrusions...)

Alexandre VERNET : communication Serial entre Raspberry-STM32 (en C...), et entre le STM32 et les différents composants

Capucine JUMELLE: Travail sur la détection de point, implémentation d'un nouveau code pour détecter une nouvelle couleur à chaque lancement du programme afin de laisser le choix de la couleur à l'utilisateur, travail sur la détection de son (mode 2).

Hugues FARTHOUAT: Contrôle du robot par les touches du clavier à travers le site web. Réflexion sur les communications RaspberryPI-STM32.

Antoine KLEITZ: Travail sur l'acquisition du son et de sa répétition (mode3 du robot), avec Python, et travail sur architecture du circuit amplificateur du microphone

**Objectif de la séance prochaine:**

* Intégration/communication avec le raspberrypi-STM32
* Sous-traitement des informations par le STM32
* Finition de la Configuration de la détection de son pour le mode 2 et le mode 3 (codes, circuit amplificateur pour le micro)
* Finition de l'intégration complète du mode 1.

Cordialement,

Equipe C-3