

Robot suiveur

Seance n°1 :

Nous sommes le jeudi 2 décembre 2021.

Lors de cette seance Rayan et moi avons tout d'abord commencer à réunir les pieces nécessaires pour la construction et le fonctionnement du robot. Ensuite comme prévu sur le planning chacun a commencer a travailler de son coté.

Le but de la seance était d'avancer un maximum sur la programmation du futur robot :

- Tout d'abord j'ai chercher sur internet comment programmer la Pixycam « PIXY2 » et fait des recherche sur son fonctionnement.
- Une fois avoir réuni assez d'information sur la cam j'ai commencer a écrire le code qui nous permettra de detecter la personne a suivre et de transmettre ses coordonnées à la carte Arduino.

1er Problème : qu'une seule pixycam disponible pour les essaies sauf que c'était un modèle different donc ce qui m'a fait reporter les essaies de mon programme a la prochaine seance.

- Ensuite vers la fin de la seance j'ai commencer a réunir les information nécessaires sur le module mesure de distance de precision laser (VL53LOX).Ce module nous permet de mesurer les distance ce qui va permettre au robot de s'arrêter avant de toucher la personne qu'il suit .

Lors de la prochaine seance je vais tester les programmes deja réalisés et avancer sur les codes.

A bientôt pour un nouveau rapport.