

Robot suiveur

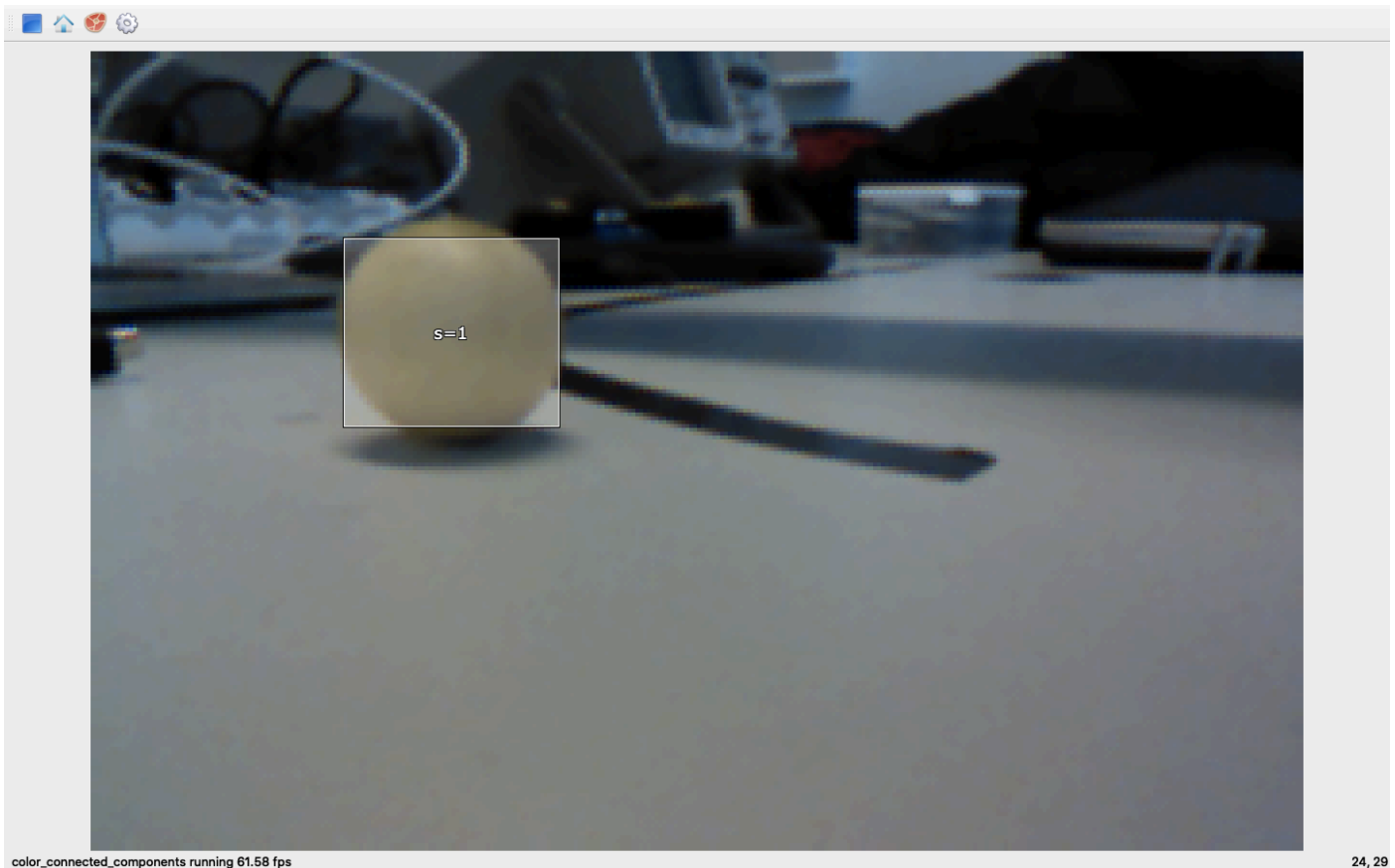
Seance n°2:

Nous sommes le jeudi 2 décembre 2021.

Lors de cette seance Rayan a continuer la fabrication de la structure du robot et quant a moi je me suis occuper de la partie programmation.

Le but de la seance était tout d'abord de tester le code réaliser lors de la seance précédente et de poursuivre le codage du futur robot:

- Tout d'abord j'ai récupéré la Pixycam « PIXY2 » .
- Ensuite j'ai téléchargé le logiciel Pixymon (un logiciel qui nous permet de voir sur l'ordinateur ce que la caméra pixy voit) et j'ai commencé a m'amuser avec .
- Après avoir découvert le logiciel et ses fonctionnalités, j'ai configurée la pixycam pour detecter et suivre le mouvement d'une petite balle jaune.



Cette image est un screenshot de l'interface du logiciel Pixymon. On peut voir ce que la caméra voyait et comme vous pouvez le voir sur l'image il y a une sorte de petit carré sur la balle jaune.

Enfaite ce carré nous indique ce que la camera détecte comme objet a suivre (lorsque la balle bouge la camera la détecte toujours.

- Et c'est seulement après en avoir fini avec Pixymon que j'ai tester le programme de la seance précédente. Ce programme pour bute de récupérer les coordonnées de la balle qui sont dans un référentiel cartésien (x,y,z) .Le code a très bien fonctionné , les coordonnées de la balle était retranscrit sur le moniteur série .

Lors de la prochaine seance je vais programmer le capteur de distance laser , tester le code et éventuellement commencer a essayer de fusionner le code du capteur et de la caméra Pixy.

A bientôt pour un nouveau rapport.