

DOCUMENTATION

Lecture des données de la caméra

A chaque étape de la simulation depuis le logiciel Gama, les données de la caméra vont être lues depuis un fichier. Ce fichier est de type CSV (séparateur : ',') et ne contient qu'une seule ligne. Les informations sont dans l'ordre : position depuis l'axe x, position depuis l'axe y, et angle de rotation du véhicule. Les données de chaque véhicule sont inscrites à la suite sur cette seule et unique ligne. Voici un exemple de cette représentation dans un fichier csv :

	A	B	C	D	E	F	G	H	I
1	157	184	324	150	152	147	144	169	61

Les cases de l'indice A à C correspondent aux informations du premier véhicule (position en x puis position en y et enfin l'angle de rotation), les cases de D à F correspondent au deuxième véhicule et enfin les cases G à I au troisième et dernier véhicule.

Cela implique que le programme écrivant les données de la caméra dans un fichier doit respecter au maximum cette représentation, une écriture "une ligne : une étape de la simulation" ne peut pas fonctionner en raison de conflits avec le logiciel Gama sur la lecture/écriture du fichier et peut devenir très coûteux en mémoire en fonction de la simulation réalisée.

ATTENTION !

Actuellement, pour effectuer des tests sans matériel adapté, la version actuelle de l'environnement propose une lecture de fichiers de logs de positions de véhicules Bluetooth, ils sont donc entièrement simulés et des modifications sont à prévoir pour passer à la version détaillée au-dessus (voir code).