

Rapport séance - 13/01/2022 - Skander Meziou

Lors de la séance du 13/01/2022, je me suis concentré sur la reconnaissance des cartes et leur distribution en fonction de leur dos, le principal défi de ce mode de distribution était de faire reconnaître les cartes, pour ce faire j'ai utilisé le capteur de couleur, la difficulté s'est située dans le calibrage des paramètres du capteur, sur lequel j'ai dû passer beaucoup de temps pour qu'il reconnaisse les cartes correctement.

Si au départ j'utilisais le calibrage comme étudié en TD, en utilisant la console pour identifier le blanc et le noir, j'ai finalement décidé de moi-même trouver rmax, rmin, bmax et bmin par tâtonnement car ça fonctionnait mieux et que la marge d'erreur était moins grande.

Pour la distribution en elle-même j'ai aussi dû créer une variable "lastone" afin de savoir si le moteur pas à pas qui allait faire tourner le distributeur devait faire un demi-tour ou non.

Voici le code

```
if(R > B and lastone!=1) {
  stepper.moveDegrees (false,160);
  myservo.write(0);
  delay(2500);
  myservo.write(180);
  delay(1000);
  myservo.write(90);
  lastone = 1;
}
else if(B >R and lastone!=2) {
  stepper.moveDegrees (true,160);
  myservo.write(0);
  delay(2500);
  myservo.write(180);
  delay(1000);
  myservo.write(90);
  lastone = 2;
}
else if(R > B and lastone==1 ){
  myservo.write(0);
  delay(2500);
  myservo.write(180);
  delay(1000);
  myservo.write(90);
  lastone = 1;
}
else if(B >R and lastone==2) {
  myservo.write(0);
  delay(2500);
  myservo.write(180);
  delay(1000);
  myservo.write(90);
}
```

```
lastone = 2;  
}
```

Le 1 représentant la couleur rouge et le 2 la couleur bleue, le 0 étant attribué par défaut quand aucune carte n'a encore été distribuée.