

Avec l'angle de la Pixycam (60° Horizontal et 40° Vertical) et la largeur du babyfoot (nous avons choisi une largeur de 40cm), on peut déterminer à quelle hauteur la caméra doit être placée.

$$\text{hauteur} = 20 / \tan(20) = 55\text{cm}$$

$$\text{Longueur} = 2 * \tan(30) * h = 62\text{cm}$$

La Pixycam voit des valeurs entre 0 et 207 sur une largeur de 40cm.

Donc 1cm vaut 5.175 unités.

Et 1 pas vaut environ 0.07cm.

Donc 1 unité vaut 2.8pas.

Le module bluetooth bloque sur les commandes AT, la carte arduino ne nous réponds pas.

De plus, la caméra ne fonctionne pas pendant que le 5Volt est branché sur quelque chose d'autre.