Rapport de la séance du 07/01/2020

Lors de cette séance, j’ai récupéré une caméra qui se connecte au smartphone en Wi-Fi. Après avoir regardé quelques tutoriels j’ai installé une application sur mon smartphone puis je me suis connectée à la caméra et j’ai pu avoir l’image de la webcam envoyée à mon smartphone. J’ai ensuite installé Processing sur mon ordinateur, c’est le logiciel qui me permettra de suivre une balle avec la caméra, mais je ne pourrais pas l’utiliser avec la mini caméra car il me faut l’image sur l’ordinateur directement. Mais j’ai une webcam assez légère que je pourrais utiliser.

J’ai passé une grande partie de la séance à aider pour la construction du bras robotisé qui nous a pris du temps bien après la séance également. En testant les 4 servomoteurs à l’aide d’un code simple arduino, j’ai constaté que le dernier servomoteur ne fonctionne pas. Il nous faut donc un 4eme servomoteur fonctionnel pour terminer le montage.

