Rapport de ma deuxième séance du projet

Date: 21/12/2023

Résumé:

Lors de notre deuxième séance de travail, je me suis concentre sur la caméra ainsi que le début de la vraie construction de la voiture.

Nous avons fixé au début de la séance les objectifs suivants :

- -choisir emplacements du moteur, camera, roues, capteur de distance / dessin du reste de la voiture en 2D
- -Finaliser le design du châssis avec les trous aux endroits nécessaires pour les câbles

Tâches Accomplies:

- Coupage du châssis au Fablab.
- Recherche de l'application de l'application pour la caméra.
- Précision sur la séparation de la caméra et le reste des commandes.
- Début du dessin pour les dimensions du corps de la voiture.

Au début de cette séance je suis parti au fablab pour voir la taille du châssis sur lequel nous allons travailler. En découvrant qu'un plan d'un châssis de base était disponible, nous avons décidé de prendre celui-ci, nous le modifierons plus-tard pour les détails (plus de perçage etc.)



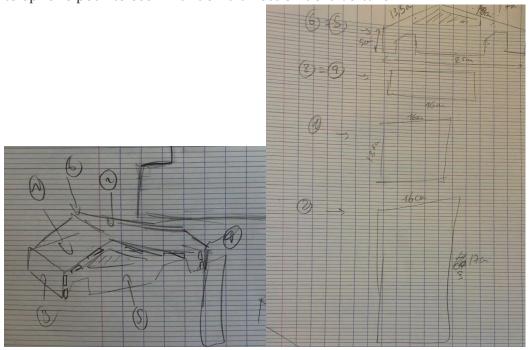
Ensuite j'ai recherche sur internet des applications pour pouvoir observer en temps réel les captures de la caméra wifi p2p. Apres avoir essayer plusieurs applications et certaines d'entre elles ne fonctionnaient pas... nous avons décidé que la meilleure application était

"<u>p2pCamViewer</u>". Plusieurs fonctionnalités sont disponibles et avantageuse grâce à cette application.





Avec cette camera il sera difficile de combiner sur un écran la "télécommande" de la voiture ainsi que la vidéo de la caméra. Nous avons donc décider de les séparer en deux écrans. Un écran pour la vidéo de la caméra (qui sera probablement l'ordinateur) et l'écran du téléphone pour télécommander la direction de la voiture.



A la fin de la séance, j'ai commencé à esquisser les dimensions du corps de la voiture et commencer à chercher des modèles prédéfinis sur le site Boxe Py : https://www.festi.info/boxes.py/

Prochaines Étapes:

La prochaine séance sera dédiée à la conception détaillée du corps de la voiture et le début du dessin en 3D de la base de la caméra pour qu'elle puisse tourner.

Conclusion:

Je suis satisfait de mon avancement lors de cette deuxième séance. Nous avons bien progressé sur notre projet.