

Compte-rendu séance 3 Quentin ELLEON

Objectif de la séance : mettre en commun la caméra optique et le gyroscope puis commencer les encodeurs.

Problème principal : mon ordi a rendu l'âme et l'ordi de prêt que j'ai actuellement ne reconnaît pas les ports arduino, je n'ai pas donc pu tester mes codes ni les encodeurs.

-Mélange des codes de test de mouvement de la caméra et du gyroscope, sur python et arduino.

-Début de la phase d'accrochage de la caméra sur la voiture (chercher des entre-toise et des vis adaptées pour les fixer pour que la caméra soit très près du sol.