

Hendrikse Jérémy

## Compte rendu séance 1

Aujourd'hui on a récupéré la voiture déjà montée et le capteur de souris. Le câblage étant chaotique j'ai enlevé quasiment tous les câbles et détaché le LIDAR pour pouvoir le câbler sur une carte séparée et le tester.

J'ai cherché comment câbler le LIDAR et réussi à le faire démarrer à l'aide d'un programme d'exemple récupéré sur le Github de la librairie RPLidarDriver. Après avoir eu plusieurs soucis notamment pour comprendre le fonctionnement du Sérial et trouver la vitesse de baud dans les fichiers de la librairie.

J'ai ensuite voulu essayer de récupérer les valeurs d'angle et de distance pour les mettre dans une matrice. J'ai donc cherché comment faire des matrices en C++ et j'ai opté pour `std::vector` et j'ai commencé à me documenter sur le fonctionnement de ce type de variables.