

Compte-rendu Séance 2 Arduino Quentin ELLEON

Premièrement, réponse à votre mail de la semaine dernière :

Techniquement, Elleon :

- "j'ai cherché et trouvé différents programmes arduino ", quelle adresse ?
- "J'ai ensuite cherché pendant plus d'une heure la théorie sur comment utiliser ces informations", et tu as appris quoi ?

<https://github.com/impressivemachines/Arduino> J'ai trouvé la plupart de mes programmes sur le GitHub de Simon Winder, que j'ai trouvé à partir de cette vidéo https://www.youtube.com/watch?v=o4IfkTGKw3c&ab_channel=SimonWinder où il explique le tout assez clairement.

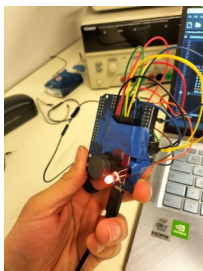
J'ai appris comment déchiffrer son code et les informations que celui ci renvoie pour lire ce que la caméra renvoie. (comment récupérer telle information, ce que telle chose veut dire dans le moniteur série...etc)

Séance d'aujourd'hui :

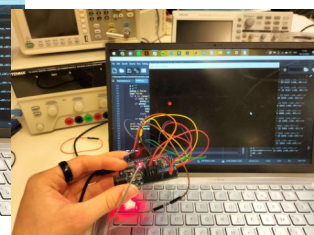
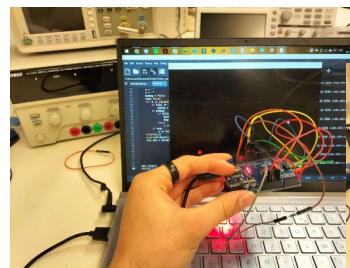
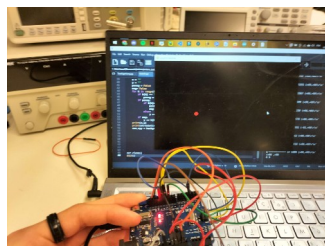
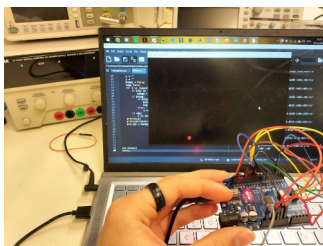
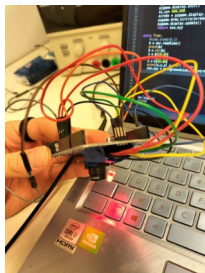
Planning : Perfectionner le retour du déplacement à l'aide de la caméra et commencer à voir pour le gyroscope.

Je n'ai pas beaucoup codé d'Arduino aujourd'hui puisque j'ai passé une bonne partie de la séance à perfectionner le placement de la caméra sur ma carte, en y ajoutant une LED rouge pour que la caméra voie mieux les détails.

J'ai commencé aussi à travailler sur le gyroscope et à partir de ces deux travaux j'ai établi un programme sur Python représentant la caméra/gyroscope en tant qu'une boule sur un plan 2D, et qui bouge en fonction des vecteurs de mouvement que ceux-ci renvoient. (voir photos plus bas)



Montage de la caméra avec la LED



Petit exemple du projet python.

Ce projet python me facilitera la prochaine séance, qui a comme objectif de mélanger la caméra et le gyroscope.