

Compte rendu

Durant cette séance j'ai essayé de résoudre le problème du lidar, celui-ci renvoi des données faussées ou erronées. J'ai commencé par brancher le LIDAR par USB à mon ordinateur à l'aide d'un adaptateur fourni dans la boîte du LIDAR. Je me suis aperçu que sur le rendu graphique que aucun point n'est faussé. Donc le problème ne vient pas du LIDAR mais surement de la connexion avec l'Arduino. J'ai fait plein de petit changement qui n'ont rien changé. Je suis repassé sur l'analyse de seulement 100 points pour pouvoir plus facilement analyser les données. Après notre présentation du projet aux deux professeurs référents, l'un d'eux a proposé une alimentation externe, mais pour l'instant cela ne semble pas affecter les mesures. Il faut que je fasse une analyse plus profonde pour savoir s'il y a une différence.