

PROJET ARDUINO

Rapport de séance du 3 février 2020 (séance 5)

Etant donné que pendant les vacances, mes camarades n'étaient pas disponibles (Mohamed au ski et Lu en voyage à l'étranger), nous n'avons pas pu avancer comme nous le souhaitions. De ce fait, nous avons, aujourd'hui, beaucoup réfléchi sur la conception de notre voiture. Avant cela, au préalable, nous avons récupéré la caméra Pixy qui nous permettra de détecter les couleurs des obstacles présents sur le chemin de la voiture et ainsi agir en conséquence (rappel : esquiver ou pousser l'objet à l'aide du bras articulé). Nous avons donc passé un certain temps à comprendre sa documentation et à télécharger le logiciel correspondant à la caméra : Pixymon. De plus, nous avons décidé de ne pas conserver le capteur IR car il n'est pas très utile par rapport à nos besoins (détecter les objets solides à parois unis) étant donné que nous avons déjà le capteur à ultrasons mais aussi car il allait prendre de la place et que nous en manquions cruellement (en effet, nous ne voulions pas non plus réaliser une énorme voiture).

Pendant que Lu commençait à réfléchir au bras articulé, Momo et moi avons réfléchi sur la conception du produit en prenant en compte toutes les contraintes imposées par la voiture (dimension, poids, câblage...). Nous avons ainsi abouti à un produit fini sur papier qui répondrait à toutes nos attentes et contraintes. Par conséquent, nous avons décidé de prendre rendez vous au fablab ce vendredi pendant 1h30 afin d'obtenir notre produit final.