

PROJET ARDUINO

Rapport de séance du 2 mars 2020 (séance 8)

Pendant les vacances, j'ai peaufiné la pixy en lui assignant divers objets de couleurs variées. Cependant, en arrivant dans la salle de cours, la camera ne reconnaissait plus les couleurs pré-enregistrées au préalable. Je ne comprenais pas pourquoi. J'ai donc réalisé la manipulation à nouveau. Puis, j'ai eu un autre problème : la caméra ne renvoyait plus d'image sur Pixymon. Il s'agissait en fait d'un problème du câble USB. J'ai donc pour le palier eu besoin de changer de port. La caméra Pixy est finalement réglée. Ensuite, j'ai vérifié mon capteur à ultrason et tout fonctionnait bien. J'ai déterminé la distance à laquelle notre voiture ralentirait devant l'objet : 30cm. Et c'est ensuite que la voiture effectuera diverses actions selon la couleur de l'objet.

Il y a eu cependant un petit malentendu avec Lu qui devait avancer sur le bras mais qui a malencontreusement travaillé sur le bluetooth (manette) pendant les vacances, module que nous avons terminé en groupe une semaine avant les vacances. C'est pourquoi avec Mohamed nous avons décidé de remplacer le bras par un laser qui effectuera une action différente selon la couleur de l'objet.

Nous avons également testé notre voiture qui roule à 2 vitesses mais nous avons rencontré quelques difficultés pour tourner. On a donc décidé, par exemple pour tourner à droite, de donner beaucoup de puissance sur les roues de gauche et dans le même temps, ne pas en donner du tout aux roues de droite, et de même pour tourner à gauche. Notre voiture se comporte ainsi comme un petit char d'assaut.

Il nous reste à définir et programmer quelques lignes de code pour indiquer ce que fait la voiture en fonction de la distance qui la sépare de l'objet mais également de la couleur de cet objet.