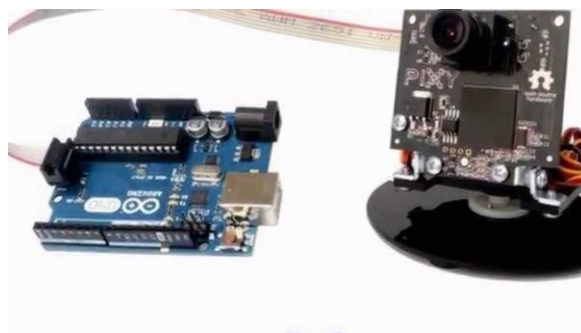


## **PROJET ARDUINO**

### **Rapport de séance du 10 février 2020 (séance 6)**

Avant la séance d'aujourd'hui, nous sommes allés au fablab afin de monter notre voiture robot. Nous y avons passé pas mal de temps car nous avons dû nous reprendre à plusieurs reprises. Nous avons utilisé un générateur de boîte pour créer notre voiture.

Pendant la séance, nous avons fait les trous nécessaires dans le véhicule pour faire passer le matériel dont nous avons besoin pour les différents dispositifs (notamment les fils). Puis, nous avons pu vérifier que tout fonctionnait comme nous le voulions (branchements, capteurs). Ensuite nous avons peint le véhicule. Nous voulions au départ utiliser les bombes à peinture mais comme du matériel de peinture était déjà disponible en classe nous l'avons privilégié. Pendant que Momo s'exerçait à cette tâche, Lu a travaillé sur le bras articulé. Et moi, je me suis penché sur la caméra Pixy première version. En lisant la documentation en anglais, j'ai d'abord dû télécharger l'application PixyMon sur mon ordinateur. J'ai rencontré quelques difficultés lors du processus de chargement mais j'ai réussi à le résoudre en modifiant certains paramètres (notamment la version et le nombre de bits : 64). Puis, je me suis intéressé au branchement de la caméra Pixy avec l'arduino, franchement rien de plus compliqué, juste un câble à brancher.



J'ai pu ensuite, sur l'application PixyMon, connecter la caméra et en faisant l'appoint, obtenir une image nette en direct de ce que pouvais filmer la caméra. Enfin, dans le peu de temps qu'il nous restait, j'ai commencé à chercher comment programmer cette caméra. J'ai eu un peu de mal à comprendre en vue du peu d'exemples que j'ai pu trouver ou encore des explications en anglais.

Je compte poursuivre ces recherches à la séance prochaine et débiter voire terminer le code pour que notre caméra reconnaisse les couleurs des objets qui seront mis sur le chemin de notre voiture.