Test1 : Calibration caméra

Créer une instance de plusieurs classes. Pour le test on appelle les méthodes créées LoadParams et ApplyZhang crées dans la classe Calibration. Ce test a pour but de prendre les coordonnées de l’image en (x,y) et les afficher en (x,y,z).

Si les données sont bien affichées comme souhaité, le test est réussi.

Le test a été effectué et réussi.

Orientation du robot Déterminer la position angulaire du robot et son orientation Test unitaire