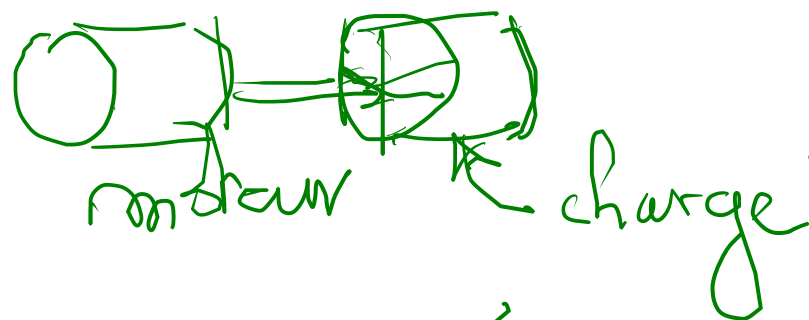


Transmission : rotation et inertie (cinématique)
Guillaume

cylindre + support \rightarrow SW \Rightarrow meca 3D \Rightarrow moment d'inertie
 \hookrightarrow dHP \rightarrow imprimante

Scilab



Motorisation Commande moteur
Teddy

center des charges



180° \rightarrow temps

Verif

mesure sur prototype

Camera → image/s.

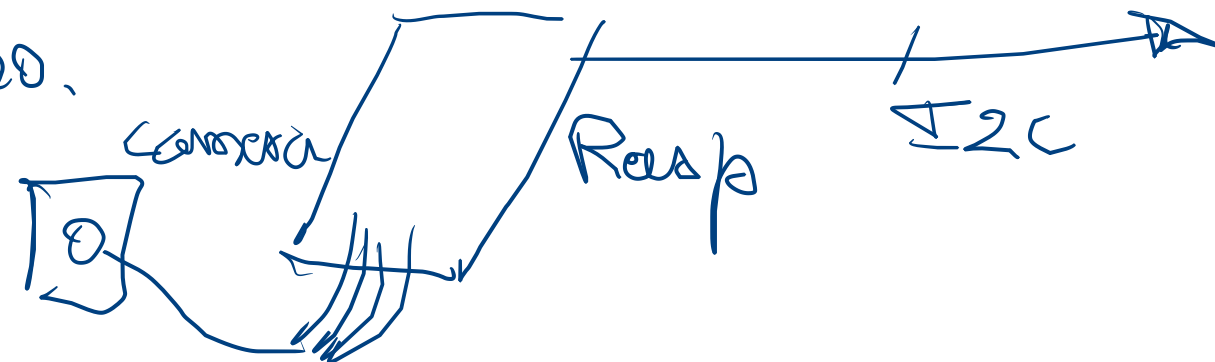
format image

→ programmer conversion

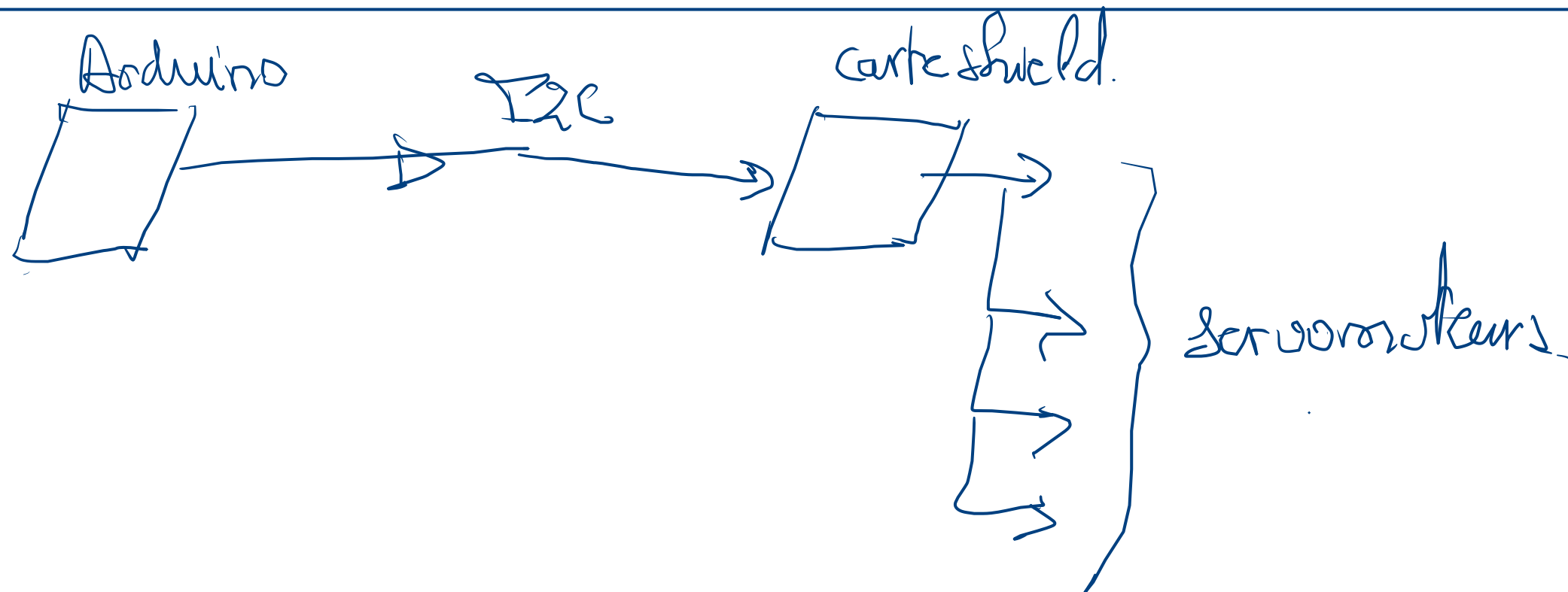
comment récupérer l'image sous quel format et quelle taille ?

→ I2C → vers arduino.

→



Acquisition image caméra
Programmation Python
Pause



• Programmation arduino
I2C communication

Ferrere

