



Bugs et erratas

Auteur	Date	Version	Chef de projet
Alexandre Ribeiro	26/09/2016	1.0	Sibylle Dupouy

Objectif : Ce document liste les différents bugs et erratas rencontrés pendant le projet ainsi que des solutions.



Contact : systendo2016@gmail.com
6 Boulevard du Maréchal Juin, 14000 CAEN

Tableau d'Erratas	Logiciel		Matériel	
	Problème	Solution	Problème	Solution
Partie Caméra	PixyMon : L'interface SPI_SS ne fonctionne pas	Utiliser l'interface SPI_with_Arduino	Couleur orange confondue avec le rouge	Non utilisation du orange, seulement rouge
	La version du logiciel sur les ordinateurs portables n'est pas celle des ordinateurs de la salle : problèmes de compilation quand on change d'ordinateur	Implémentation sur le PSoC : seuls deux ordinateurs portables et un ordinateur fixe sont compatibles. Les autres servent pour les tests	Difficulté de s'adapter à la luminosité extérieure qui varie constamment	Configuration juste avant utilisation pour atténuer les erreurs
Partie PSoC	PSoC Designer indique « BUSY » alors que le PSoC Programmer ne travaille plus	Quitter et relancer le programme. Faire une nouvelle implémentation	Impossible d'installer le logiciel avec les CDs	Téléchargement sur le site www.cypress.com (un compte est nécessaire)
	N/A	N/A	Les fils ne tiennent pas très bien sur le PSoC : source de nombreux faux-contact	En être conscient lors du débogage d'un programme. Refaire les câblages.
Partie XBee	N/A	N/A	Problème de compilation si les caméras restent branchées	En être conscient lors du débogage. Couper l'alimentation de la caméra lors de l'implémentation
	N/A	N/A	Pendant l'initialisation, le récepteur ne détecte pas l'émetteur	Relancer la recherche de l'émetteur sur XCTU
Partie LabVIEW	LabVIEW ne reçoit plus de données quand il joue un son	Mise en parallèle d'événements	N/A	N/A
	Calcul de distance par stéréovision très peu précise	Amélioration grâce à une calibration en utilisant le télémètre	N/A	N/A
Partie Moteur	N/A	N/A	Les moteurs font des à-coups dans un sens (mais n'en fait pas dans l'autre)	Modulation de la commande en conséquence
	N/A	N/A	La vitesse de rotation n'est pas réglable car l'alimentation (5V) est non modulable	On s'adapte à la vitesse imposée par l'alimentation 5V