

Thomas Régis

Rapport de séance 10- 13/01/2023

Objectifs : A l’aide d’une caméra notre robot va utiliser la reconnaissance d’images pour se déplacer automatiquement sur la coque du bateau. Le robot devra reconnaitre les images pour aller tout droit, tourner à gauche et tourner à droite. Pour cela on va utiliser un réseau neural convolutif pour entrainer le robot à reconnaitre des images. L’objectif de cette séance est de comprendre comment fonctionne un réseaux de neurones ( Deep Learning ) pour pouvoir ensuite le coder en python.

On mettre en place ce réseaux de neurones à l’aide de cette série de vidéos qui explique de A à Z comment coder en python un réseau convolutif.

<https://youtu.be/XUFLq6dKQok>

Conclusion : on a compris le fonctionnement d’un réseau de neurones à plusieurs couches, dans la prochaine séance on cherchera à coder notre premier réseau en langage python.