

Thomas Régis

Rapport de séance 12- 07/02/2023

Objectifs : Dans les séances précédentes nous avons appris à créer un réseau de neurone convolutif, cependant ce réseau ne peut que différencier 2 images. Ceci est problématique car notre robot doit quant à lui savoir quand est-ce qu’il doit tourner(droite ou gauche), tourner à droite, tourner à gauche et avancer. Pour cela nous allons utiliser à la place le réseau de neurones convolutifs de la librairie tenserflow.

Nous avons donc deux fichiers python :

Le premier qui entraine le modèle avec des images importer, ce programme enregistre les caractéristiques du modèle dans un fichier texte.

Le second fait des prédictions à partir des images récupérées par la caméra Logitech. La caméra prend une photo et le programme de prédiction est capable de dire si l’image est une image avancer, tourner à droite ou tourner à gauche.

Ces deux codes ont été placés en Annexe sur le Repository.