

Thomas Régis

Rapport de séance 13- 14/02/2023

Objectifs : Dans la séance précédente nous avons mis en place le système de réseau de neurone capable de reconnaitre une image. Il est maintenant temps de le tester. L’objectif final est de pouvoir reconnaitre des images lorsque le robot est en mouvement pour pouvoir envoyer les informations aux moteurs via Arduino. La partie mécanique du robot n’étant pas encore terminée on va tester notre programme en le faisant différencier une orange d’une bière et d’une clef. Il enverra l’information alors à Arduino et fera clignoter une des trois Led mises en place. On utilisera la librairie Firmata pour coder avec la carte arduino en python.

Les codes pythons sont en annexe dans le Repository.

Conclusion : Les led s’allument mais le système n’arrive pas très bien à différencier les trois éléments. On peut supposer que c’est à cause du manque de datas lors de l’entrainement du modèle. Effectivement je ne disposais que de 25 images différentes pour chaque objet alors qu’il en faudrait plusieurs milliers.