

Thomas Régis

Rapport de séance 18- 28/03/2023

Objectifs : L’objectif de cette séance est de parvenir à communiquer entre la carte Nvidia Jetson nano et la carte Arduino misent à disposition.

Cette connexion entre les deux cartes peut-être réalisée grâce aux ports UART TX/RX GPIO.

Cependant les premières lignes présentent dans le code informatique ne permettent pas de réaliser la connexion série entre la carte jetson et la carte arduino. Pour la suite je vais demander des conseils à Guillaume qui a déjà réussi à faire fonctionner son robot avec la carte Nvidia.

On pourrait également réaliser la connexion grâce au port USB de la carte Nvidia mais il sera amené à être utilisé par la caméra.