

Rapport de séance

Durant cette séance je me suis donc occupé de faire un programme python pour la jetson afin d'envoyer les information sur la position de la main détectée à l'Arduino. J'ai donc été chercher un exemple de code utilisant cvzone et la détection de mains, j'ai trouvé un github plutôt claire (<https://github.com/cvzone/cvzone>). Le code de la partie Hand Tracking m'a permis de savoir comment récupérer les coordonnées de la main dans l'image. Après quelques réglages et quelques test j'ai pu obtenir des informations relativement concluants. J'ai donc légèrement modifié le code pour les envoyer à l'Arduino. Je me suis alors mis à programmer l'Arduino afin d'allumer deux LED avec une intensité variable en fonction de ce qui est envoyé par la jetson, les LED représentant donc les moteurs du robot. Je n'applique pas directement cela aux moteurs du robot afin de laisser mon binôme travailler correctement sur la partie mécanique. Après quelques test je remarque qu'il y a un problème lié à l'Arduino qui empêche l'allumage des LED. Après plusieurs test, j'ai remarqué que le support de câblage était tout simplement défectueux, j'en ai donc pris un autre, ensuite, les LED s'allumaient correctement et comme prévu.

Prochainement, nous ferons donc les premiers test officiel de l'utilisation de notre Robot.

