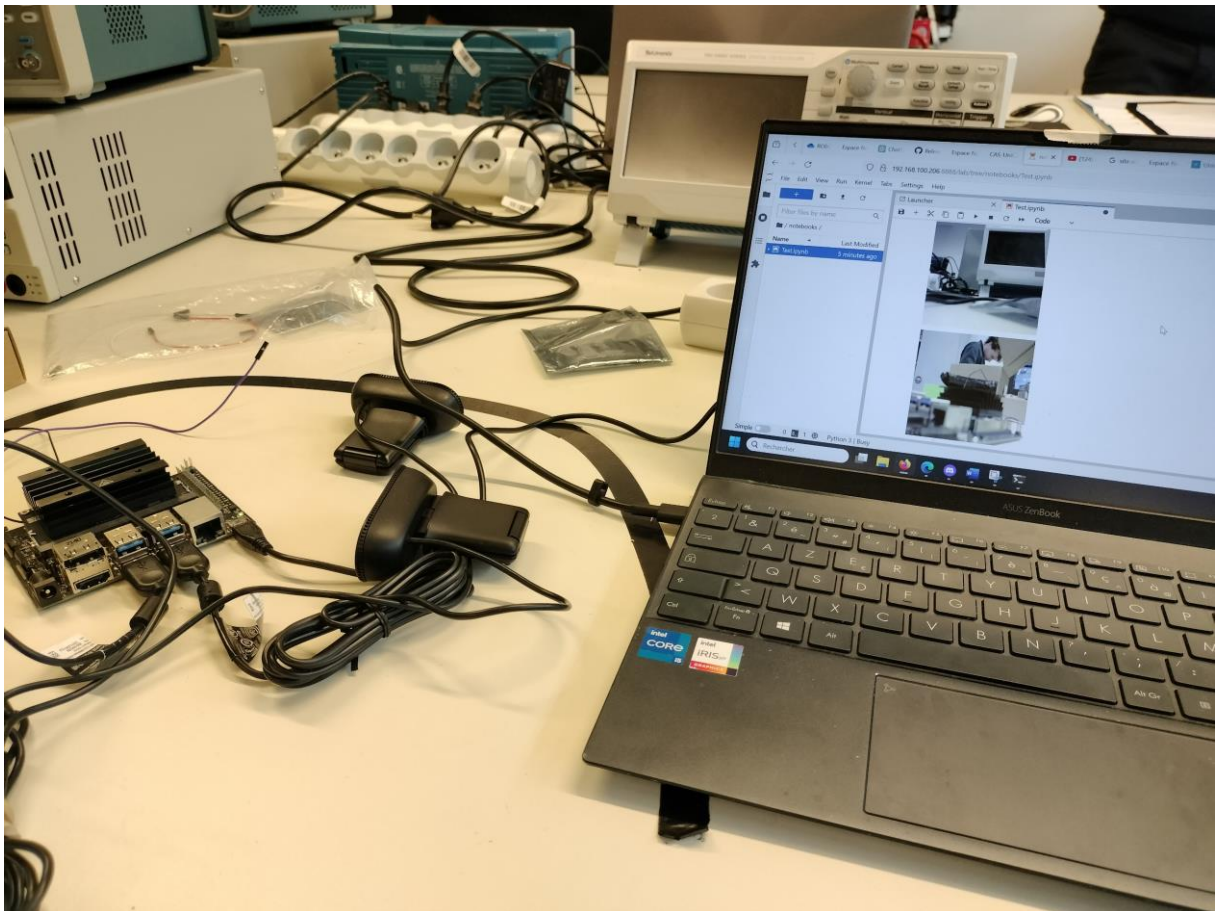


Rapport de séance

Grâce aux cours d'informatique sur la jetson nano. J'ai pu durant cette séance commencer à expérimenter la programmation en Python sur la jetson. J'ai pu notamment obtenir le visuel de deux caméras USB brancher sur la jetson. J'ai également commencé les recherches pour pouvoir détecter différents objets à travers les images fournies par les caméras. En effet, cela me permettra de repérer l'objet ou la personne à suivre afin de récupérer des informations sur la position de l'objet par rapport au robot.



On remarque bien deux images fournies par les deux caméras visibles sur la photos. On voit que la première montre une partie de l'oscilloscope présent sur la photo. Sur l'autre image, on aperçoit la jetson au premier plan, ce qui est parfaitement cohérent avec la position de la deuxième caméra visible sur la photo.