

Rapport de séance

Durant cette séance de 2h j'ai donc présenté, avec mon binôme, l'avancé de notre projet durant la soutenance prévu. Il nous a été dit d'agrandir notre structure pour une meilleure performance de la roue folle, ainsi que de réimprimer la roue folle en question pour une meilleure optimisation.

Mis à part cela, nous avons donc continué l'avancé du projet. J'ai donc continué les recherches de manière à télécharger la bibliothèque OpenCV. J'ai décidé de prendre la version python car il y a beaucoup plus de vidéos explicative sur cette version, disponibles sur internet. Néanmoins j'ai rencontré d'autres problèmes, notamment le fait que ma jetson ne trouve pas les paquets censé être trouvé d'après les vidéos explicative, ces paquets qui sont nécessaire pour le téléchargement d'OpenCV.

Je continuerais donc mes recherches durant les prochaines séances.

Voici tout de même le Set up utilisé pour la manipulation de la jetson nano :



Il y a donc un moniteur, un clavier, une souris, un module WIFI ainsi que l'alimentation connectés à la carte.