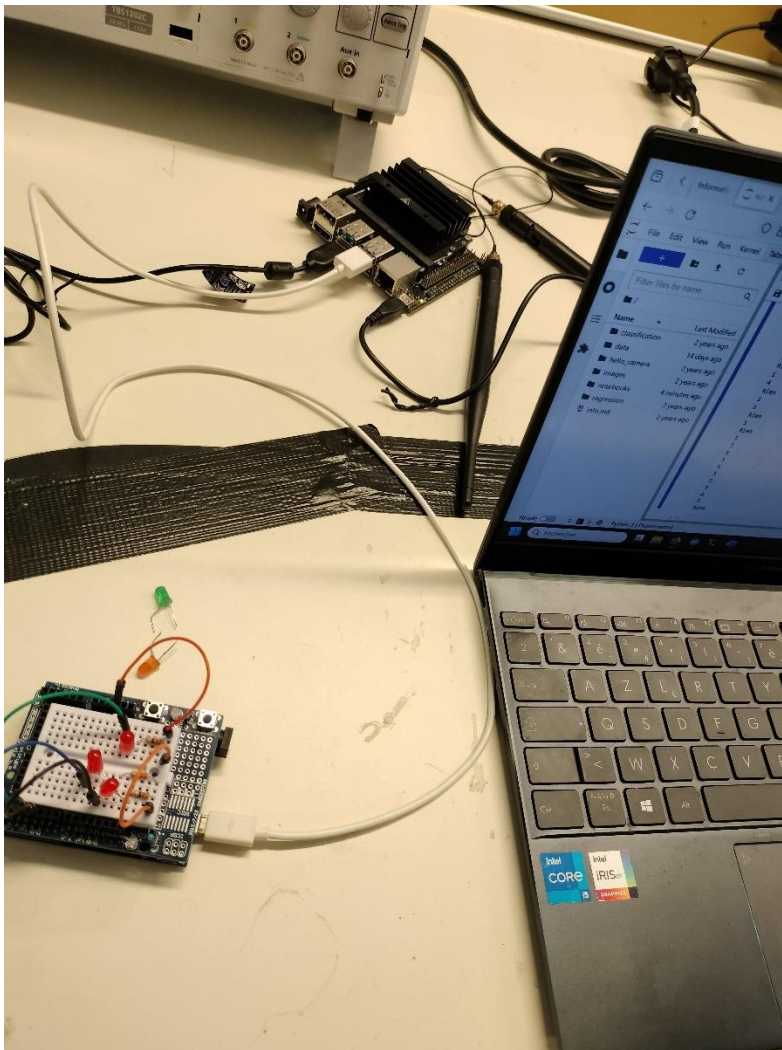


Rapport de séance

Durant cette séance je me suis occupé de faire le lien entre l'Arduino et la Jetson. Je suis d'abord partie pour effectuer une liaison I2C entre les deux. J'ai commencé par brancher les cables en SCL et SDA sur l'Arduino et la Jetson. Puis je me suis rendu compte qu'une liaison USB était bien plus approprié qu'une liaison I2C. En effet, brancher l'Arduino et la Jetson de cette façon permet d'alimenter l'Arduino directement par la Jetson, cela permet d'utiliser des câbles en moins. Cela permet également d'avoir une communication plus simple. Du coté de l'Arduino, on peut donc communiquer en série via la bibliothèque serial. Cela reste donc très simple d'utilisation. Du coté de la Jetson, il faut seulement télécharger la bibliothèque PySerial et ne pas oublier de donner accès aux ports série de la Jetson dans le conteneur docker. Après cela, on peut commencer par coder en Python sur le jupyter notebook en important la bibliothèque Serial. Après avoir mis un code sur l'Arduino qui allume une LED en fonction de ce qu'elle reçoit via le port série. J'ai fait donc en sorte d'envoyer les informations en question via la Jetson. Cela a été un succès.



On voit donc la simplicité du cablage entre l'Arduino et la Jetson nano