20.02.20

Recherche travaux existents

* [AutoRCCar](https://github.com/hamuchiwa/AutoRCCar)

<https://github.com/hamuchiwa/AutoRCCar>

* [Self-Driving-Autonomous-Car-using-Open-CV-and-Python-Neural-Network-Overtaking-Raspberry-Pi](https://github.com/RobinRajSB/Self-Driving-Autonomous-Car-using-Open-CV-and-Python-Neural-Network-Overtaking-Raspberry-Pi)

<https://github.com/RobinRajSB/Self-Driving-Autonomous-Car-using-Open-CV-and-Python-Neural-Network-Overtaking-Raspberry-Pi>

* Building a self driving RC car by Bert Jan Schrijver and Tim van Eijndhoven:

<https://www.youtube.com/watch?v=OL0vg1WmI6I>

Discussion avec M. Bressy

Faire un planning/commander assez vite la voiture/commencer par le suivit de route

26.02.20

Technologies de détection de l’environnement :

* Caméra
* Lidar
* Plus cher
* Plus gros
* Plus de puissance de calcule
* Plus de courant
* Souvent une seule couche de recherche
* <https://www.dfrobot.com/product-1125.html>
* Très compliqué de détecter les lignes

Technologie de détection d’obstacle :

* Lidar (voir plus haut)
* Laser (VL53L0X)
* 3-120 cm
* Angle <3°
* Optique (Seeedstudio Grove - TF Mini LiDAR)
* 30-1200 cm
* Résolution 1cm
* Angle 2.3°
* Ultrason (HC-SR04)
* 2-400cm
* Résolution 3mm
* Angle de détection 30°
* Peut-être perturbé à l’extérieur

27.02.20

Voiture RC:

* Demander directement au vendeur
* Pouvoir recharger sans changer batterie

Ordinateur de bord

* Temps pour démarrer un RaspBerry, 7-25s

<https://raspberrypi.stackexchange.com/questions/320/what-is-a-typical-boot-time-for-the-standard-debian-distribution-on-a-typical-sd>

* Déterminer s’il faut un microcontrôleur ou microprocesseur

05.03.20

Choix du SBC:

<https://www.hackster.io/news/benchmarking-machine-learning-on-the-new-raspberry-pi-4-model-b-88db9304ce4>

<https://www.hackster.io/news/benchmarking-tensorflow-and-tensorflow-lite-on-the-raspberry-pi-43f51b796796>

<https://www.seeedstudio.com/blog/2019/11/20/best-single-board-computers-of-2019/>

<https://www.seeedstudio.com/blog/2019/12/05/rk3399pro-vs-raspberry-pi-4-vs-jetson-nano-ai-and-deep-learning-capabilities/>

* Jetson Nano Developer Kit
* Coral dev board
* Raspberry Pi 4 + Coral USB Accelerator
* LattePanda Alpha 864s
* ROCK PI N10 Model B

11.03.20

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
|  | PWM Freq | Duty cycle | | |
|  | Low | Middle | High |
| Steering | 50Hz | 0.9 (Right) (4.5%) | 1.5 (7.5%) | 2.1 (Left) (10.5%) |
| Speed | 50Hz | 1 (Back) (5%) | 1.5 (7.5%) | 2 (Forward) (10%) |

18.03.20

Connection mannette BT

<https://core-electronics.com.au/tutorials/using-usb-and-bluetooth-controllers-with-python.html>

Liste /dev/input/

* mice : de base, surement si une souris
* event0 : Actif en mode jeu & écran sur le touche présenté ci-dessous

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | gachettes | | | joyL | | | joyR | | | flèches | | | num | | | media | | | select | | | power | | | start | | |
| mice |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| event0 | x |  | x | x |  | x | x |  | x | x |  | x | x |  | x |  |  |  |  |  |  |  |  |  | x |  | x |
| event1 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  | x |  |  |  |  | x | x | x | x | x |  | x | x |  |  |  |  |
| event2 |  |  |  |  | x |  |  |  |  |  | x |  |  | x |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| js0 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| mouse0 |  |  |  |  | x |  |  |  |  |  | x |  |  | x |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |

Mise a jours Raspberry 4

<http://wiringpi.com/wiringpi-updated-to-2-52-for-the-raspberry-pi-4b/>

# Instalation raspberry

* Installer raspian sur la carte

<https://www.raspberrypi.org/documentation/installation/installing-images/>

* Connection SSH

<https://raspberry-pi.fr/connecter-ssh-raspberry-pi/>

* Ajouter un fichier nommé « ssh » dans la partition boot pour l’activer
* Insérer la carte dans raspberry
* Installer un client SSH sur le PC (Putty sur Windows)
* Connecter PC à RB via câble Ethernet
* Connecter en SSH avec l’IP « raspberrypi.local » et port 22
* Activer VNC
* Lancer la config du RP

*$ sudo raspi-config*

* Enable VNC dans : 5 Interfacing -> P3 VNC
* Activer le desktop et configurer un écran (vu que aucun écran n’est connecté par HDMI)

3 Boot Options -> B1 Desktop/CLI -> B4 Desktop Auto

7 Advanced Options -> A5 Resolution -> 1920x1080

* Configuration RB via le desktop (pour utiliser le wisard)
* Suivre les instructions de configuration
* Connection auto WiFi (a voir s’il y avait vraiment besoin)

<https://weworkweplay.com/play/automatically-connect-a-raspberry-pi-to-a-wifi-network/>

* Sécurité : Copier le fichier *interfaces*

*$ sudo cp /etc/network/interfaces /etc/network/interfaces\_copy*

* Ouvrir le fichier *interfaces*

*$ sudo nano /etc/network/interfaces*

* Ajouter :

*auto wlan0*

*allow-hotplug wlan0*

*iface wlan0 inet dhcp*

*wpa-conf /etc/wpa\_supplicant/wpa\_supplicant.conf*

*iface default inet dhcp*

* Sécurité : Copier le fichier *wpa\_supplicant.conf*

*$ v /etc/wpa\_supplicant/wpa\_supplicant.conf\_copy*

* Installer Samba

<http://nagashur.com/blog/2016/07/21/partage-de-fichiers-samba-avec-le-raspberry-pi/>

<https://pimylifeup.com/raspberry-pi-samba/>

* Mettre a jour le system

*$ sudo apt-get update && sudo apt-get upgrade && sudo apt-get dist-upgrade*

* Installer Samba

*$ sudo apt-get install samba samba-common-bin*

Oui pour active Winds si demandé

* Configurer Samba
* Sécurité : Faire une copie de smb.conf

*$ sudo cp /etc/samba/smb.conf /etc/samba/smb.conf\_copy*

* Ouvrir le fichier smb.conf

*$ sudo nano /etc/samba/smb.conf*

* Sous [homes], modifier :

browseable = yes

read only = no

create mask = 0777

directory mask = 0777

* Sauver
* Ajouter un User

*$ sudo smbpasswd -a pi*

Puis rentrer 2x le MDP raspberry

* Restart Samba

*$ sudo systemctl restart smbd*

* Ajouter un lecteur réseau Windows avec l’adresse [\\raspberrypi\homes](file://\\raspberrypi\homes)
* Connection Bluetooth de la manette XBOX

<https://pimylifeup.com/xbox-controllers-raspberry-pi/>

<https://core-electronics.com.au/tutorials/using-usb-and-bluetooth-controllers-with-python.html>

# Utilisation de la manette

<https://python-evdev.readthedocs.io/en/latest/index.html>

# Installation de OpenCV

Attention à la version de OpenCV (marche plus depuis 4.1.1) et écrire pip3 au lieu de pip

*pip3 install opencv-contrib-python==4.1.0.25*

<https://www.pyimagesearch.com/2019/09/16/install-opencv-4-on-raspberry-pi-4-and-raspbian-buster/>

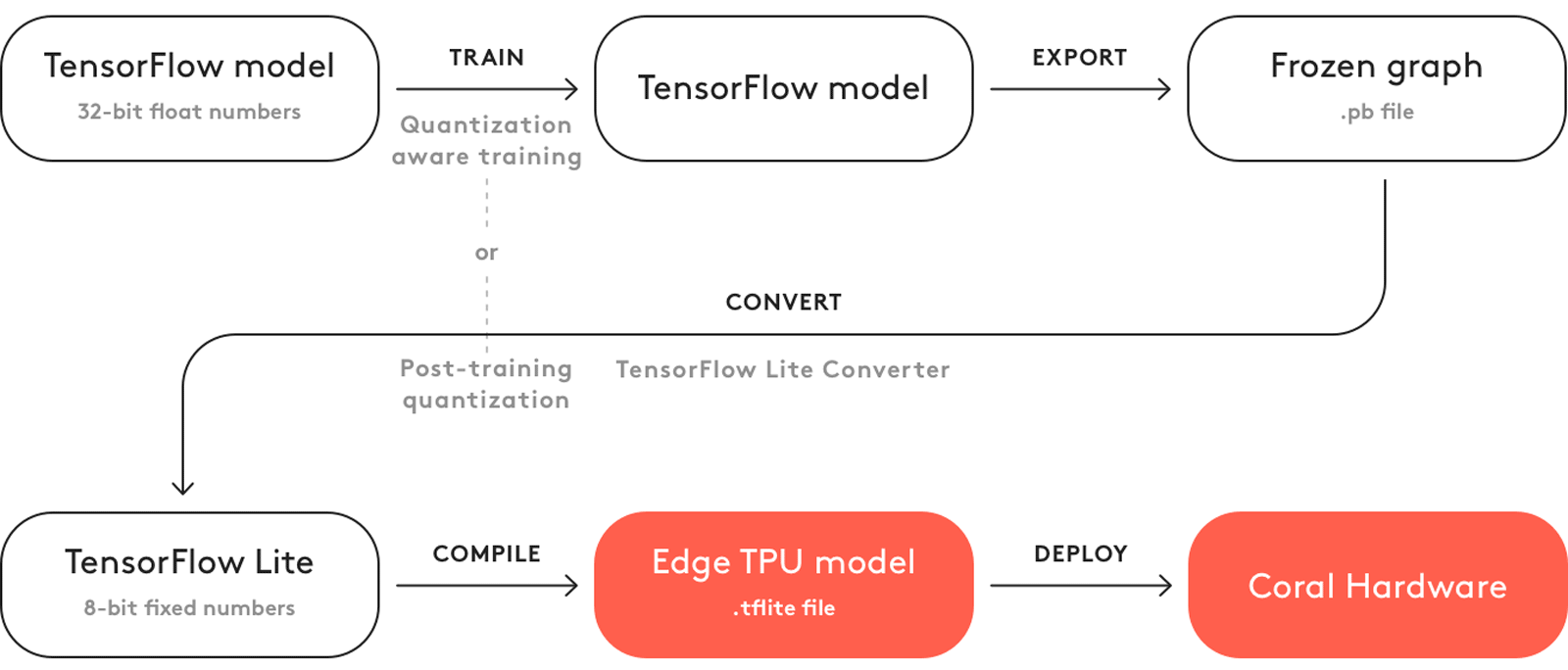
# 30.03.20

## TensorFlow

<https://coral.ai/docs/accelerator/get-started/>

<https://coral.ai/docs/edgetpu/models-intro/>

Train the model on TensorFlow and then convert to TensorFlow Lite



## Test Vitesse USB2 vs USB3

# Installation camera Arducam

<https://www.arducam.com/docs/cameras-for-raspberry-pi/mipi-camera-modules/camera-userland-driver-sdk-and-examples/>

## Pour avoir l’image de preview a l’aide de VNC

Sur le Raspberry -> VNC Connect (en haut à droite) -> Option -> Troubleshooting -> Enable direct capture mode

## Comparaison Arducam vs picam



Figure Arducam

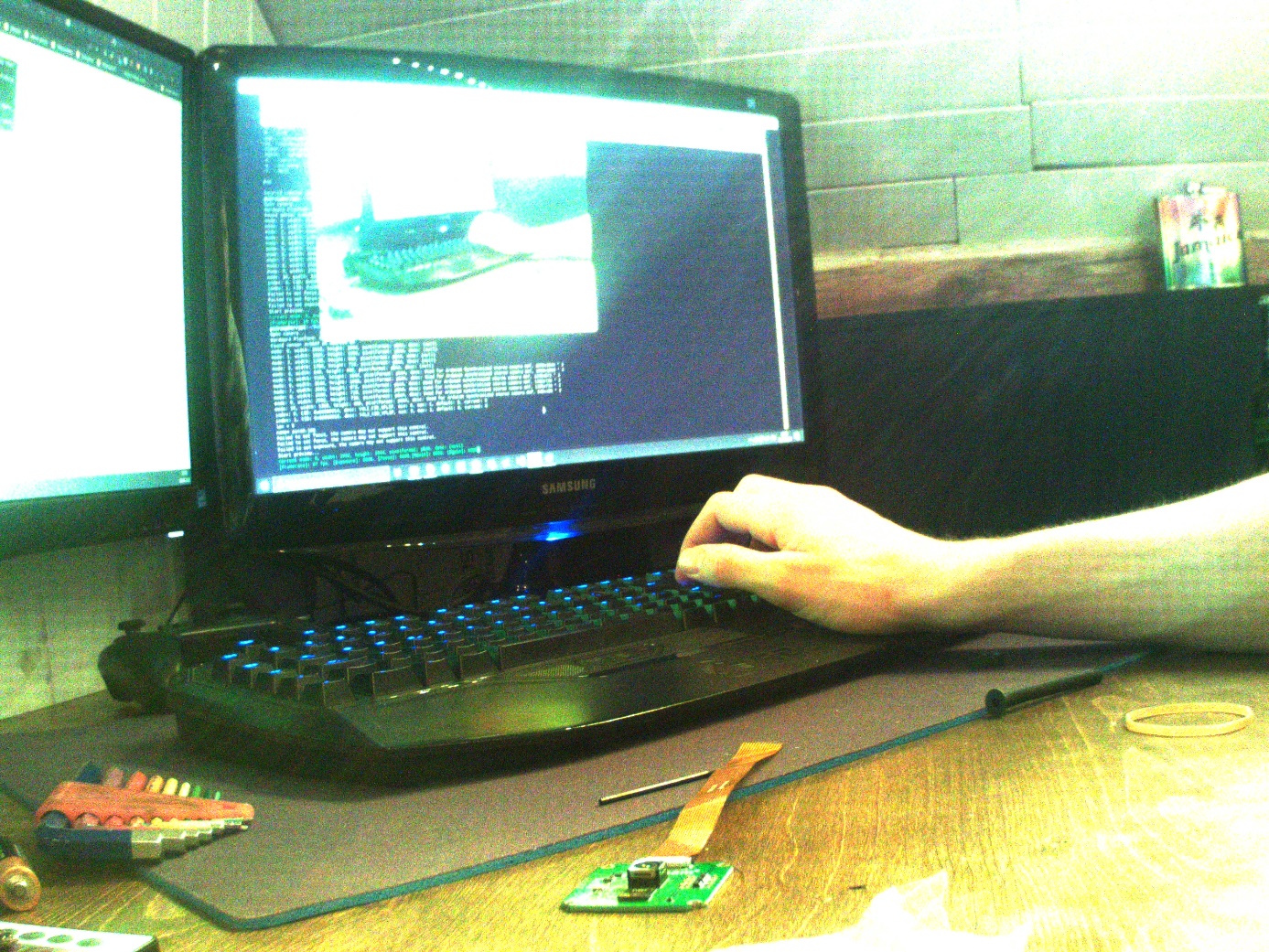


Figure Picam

# Construction de route

Largeur voiture standard : 1.8m

<https://mobilitepietonne.ch/wordpress/wp-content/uploads/2017/07/06_2017_Fiche-info_Cas_de_croisement.pdf>

Largeur chaussée autoroute : 3.5m

<http://piece-jointe-carto.developpement-durable.gouv.fr/REG074B/FONCIER_SOL/N_OCCUPATION_SOL/L_EMPRISE_ROUTE_R74/Fiche1-7-1.pdf>

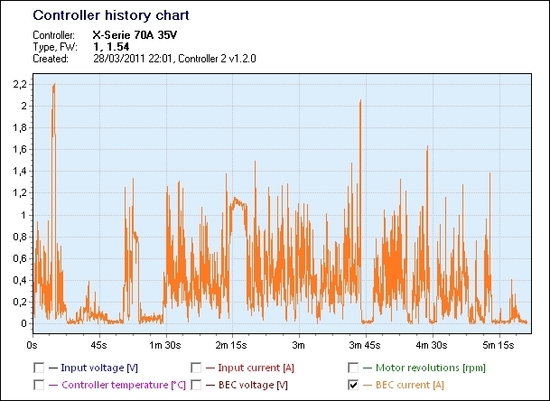
Rapport

Largeur voiture RC : 30cm

Largeur route miniature :

# 09.04.2020 – Montage mécanique + électronique

Consommation courant servo :

[http://rcx-team.kazeo.com/consommation-d-un-servo-a121027458](http://rcx-team.kazeo.com/consommation-d-un-servo-a121027458)

# 11.04.20

## Installation VS Code – Remote SSH

<https://code.visualstudio.com/docs/remote/ssh#_getting-started>

## Utilisation de la lib Picamera

<https://picamera.readthedocs.io/en/release-1.10/index.html>

# 12.04.20

## Electronique

Branchement du servo de steering directement sur la batterie de la voiture et non sur le RPi car sinon trop de courant est tiré et la RPi s’éteint

## Soft

Lors de la capture d’une image qui sera mise dans un tableau numpy, la résolution horizontale doit être un multiple de 32 et la verticale doit être un multiple de 16.

C’est pour ceci que la résolution de la caméra est fixée à (2592, 1920) et non (2592, 1944)

<https://picamera.readthedocs.io/en/release-1.12/recipes2.html#capturing-to-a-numpy-array>