**Notes pour utilisation Jetson**

* Cours MIK4 : [Linux - Python by Guillaume Guarino on Prezi Next](https://prezi.com/view/tVLepNCwMRdJCGcyab8G/)
* Cours MIK5: [Machine Learning by Guillaume Guarino on Prezi Next](https://prezi.com/view/9osgorHKDUwIXy1ftBvr/)
* Connexion: *ssh* [*jetson12@192.168.55.1*](mailto:jetson12@192.168.55.1) *MDP = jetson12insa*
* Scanner les reseaux WiFi: *nmcli dev wifi*
* Se connecter au réseau WiFi : *sudo nmcli dev wifi connect #SSID# password #PSW#*
* Se déconnecter d’un réseau wifi: *sudo nmcli connection delete nomconnection*
* Lancement du container : *drun -c name\_image*
* Arrêt du container : *CTRL + D*
* Lancer un code dans le container : *python3 name\_file.py*
* Lister les fichiers : *ls*
* Changer de répertoire : *cd*
* Revenir de répertoire : *cd ..*
* Connexion à Jupyterlab via le navigateur Web
  + Adresse :*192.168.55.1:8888*
  + MDP: nvidia
* Penser à modifier requirements.txt si on veut installer des lib (penser à recompiler l’image)
* Lister tous les modules du container : *pip3 list*
* Pour rajouter un module -> modifier requirements.txt puis reprendre le tuto à l’étape build
* Attention au mapping du port 5000 du container avec la carte
* Connexion au serveur Flask
  + Lancer le fichier python flask.py
  + <http://127.0.0.1:5000/>
* *Netstat -lat* pour voir le mapping réseau

Tips généraux :

* Clic droit -> colle un texte qui est dans le presse-papier
* *lsusb* -> permet de s’assurer que tous les périphériques sont bien connectés
* Voir les docker qui sont en cours : *docker ps*
* Réouvrir le docker -> *docker exec –it #nom\_container” bash*
* *TAB* + *Espace* -> permet de reprendre le nom du container après la commande *docker ps*