

## Informatique pour la robotique 2

**QUELQUES RESSOURCES UTILES** 

Enseignants: Maëva LECAVELIER - <u>maeva.lecavelier@gmail.com</u> & Michael CHATOEV - <u>michaelchatoev@gmail.com</u>

#### Plan

- Nouveau planning
- Le site de NVIDIA
- Faciliter le lancement du docker
- Utilisation avancée de la Jetson : connexion SSH avec VSCode



Image de storyset sur Freepik

## Planning modifié

#### Changement de planning

#### En cas de changement, vous serez avertis par mail au plus tôt

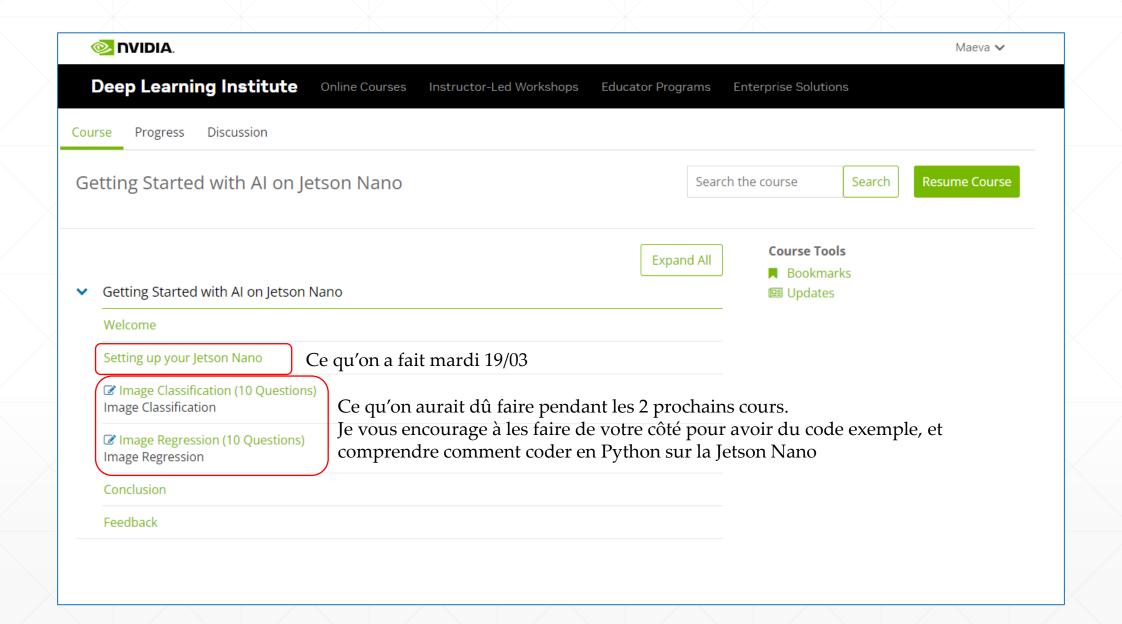
N° Semaine	Date du lundi	Lundi	Mardi	Mercredi	Jeudi	Vendredi	Programme	Evaluation
10	4-mars				8h-10h		Présentation + 1ère partie (Linux)	
11	11-mars					8h-10h	Fin 1ère partie (Linux)	
12	18-mars		16h30- 18h			8h-10h	Deuxième partie (découverte)	QCM partie 1
13	25-mars		8h-10h				Deuxième partie (découverte)	
14	<del>1-avr.</del>	-	-	-	-	<del>13h-16h ?</del>	Troisième partie (exploitation)	QCM partie 2
15	8-avr.							
16	15-avr.		8h-10h ?				Troisième partie (exploitation)	Encore incertain si le cours sera à cette date ou non <del>QCM partie 3</del>
17	22-avr.							
18	29-avr.			Distanciel - projet			Projet	
19	6-mai	8h-10h					Projet	
20	13-mai							
21	20-mai					8h-10h	Projet	
22	27-mai			8h-10h			Soutenances	Soutenances

### Site de NVIDIA

## Apprentissage en autonomie sur l'utilisation de la Jetson

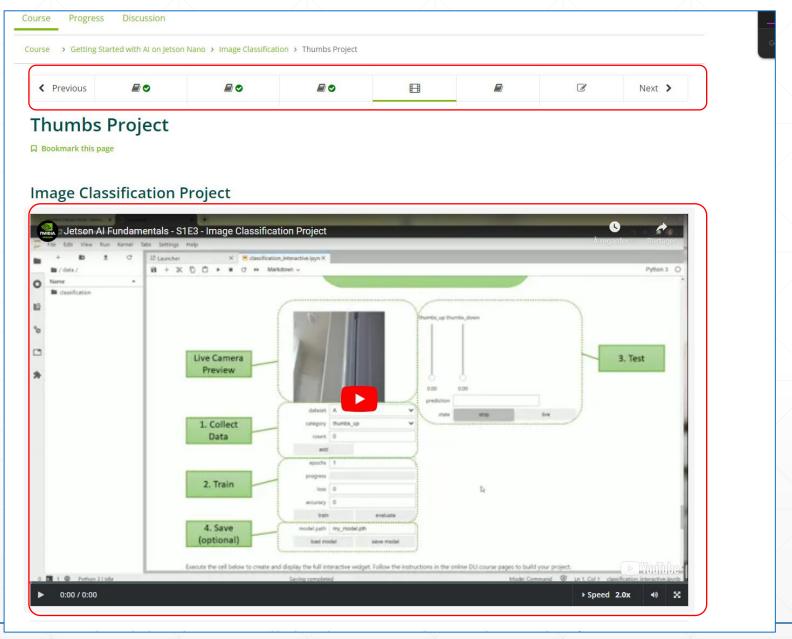
 Après avoir lancé la commande docker run, vous avez accès à plusieurs « notebooks » (faits par Nvidia).

- Pour plus d'informations sur ces notebooks, rendez-vous sur le site de NVIDIA :
  - https://courses.nvidia.com/courses/course-v1:DLI+S-RX-02+V2/course/: Getting Started with AI on Jetson Nano. Vous avez plusieurs tutos qui reprennent les JupyterNotebooks lancés par la commande docker run. Il faut se créer un compter pour avoir accès aux cours
  - Ils expliquent ce qu'est l'IA (le deep learning, les réseaux de neurones, etc...), comment utiliser la caméra, comment entraîner un modèle et comment utiliser l'IA sur la Jetson Nano
- Voici quelques images du site, pour vous guider :



Différents chapitres pour vous guider

Une vidéo présentant le notebook et son utilisation



#### Lancer le docker

## Automatiser le lancement de la commande docker run

• Pour éviter d'avoir à réécrire la commande docker run à chaque fois, vous pouvez l'écrire dans un script, et n'appeler que le script :

 (Avancé) Pour ceux qui souhaitent l'automatiser directement au lancement de la Jetson, renseignez-vous sur crontab -e

# Se connecter avec VSCode pour coder sur la Jetson Nano

Développer sur la Jetson Nano

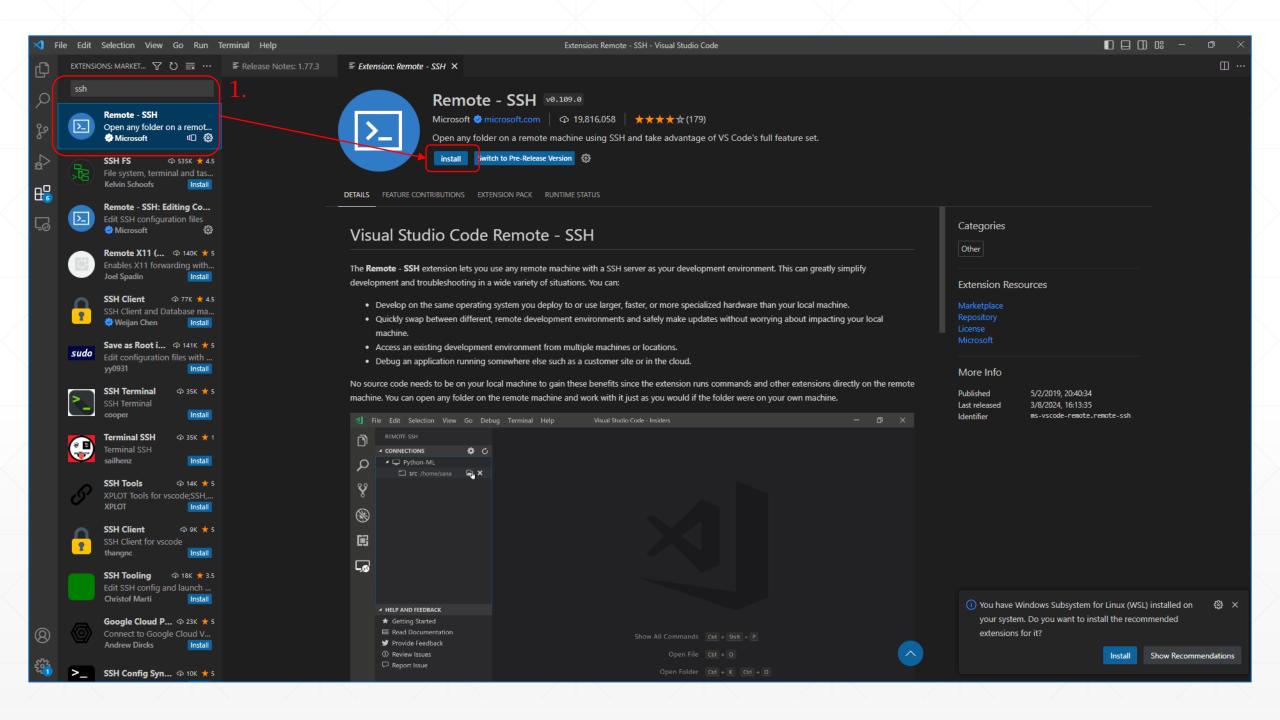
#### Contexte

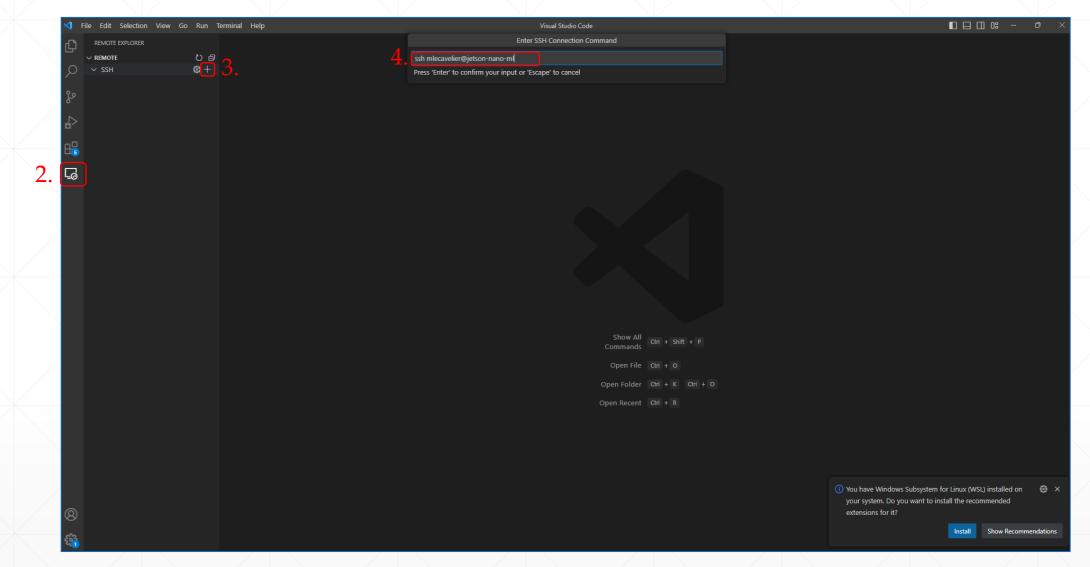
- Pour ceux qui souhaitent s'abstraire de Jupyter Notebook et qui ont un niveau avancé en développement et des systèmes Linux, vous pouvez directement développer sur la carte.
- Pour cela, il est conseillé d'utiliser un IDE qui facilite grandement la rédaction et exécution du code, avec de nombreux outils pour debugguer, compléter le code ou autre.
- Dans le cadre de ce cours, nous évoquerons VSCode (ou Visual Studio Code). Les prochaines slides présentent l'utilisation de VSCode en connexion à distance avec la Jetson Nano

#### Etapes à suivre

- 1. Ouvrir VSCode et chercher dans les plugins le plugin Remote SSH, cliquer sur Install
- 2. Dans la barre latérale verticale à gauche, cliquer sur l'icône SSH
- 3. Ensuite, cliquer sur le « + » en haut de la barre latérale à gauche
- 4. Dans la fenêtre qui apparaît, écrire la commande SSH pour se connecter à la carte
- 5. Taper Entrée, valider l'OS puis rentrer le mot de passe
- 6. Et voilà, vous êtes connectés © vous pouvez maintenant ouvrir un dossier pour travailler dedans et mettre directement votre code

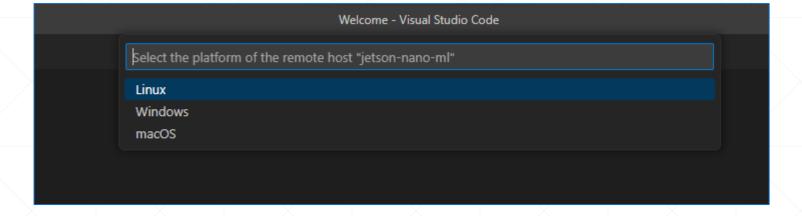
Quelques images pour illustrer les étapes





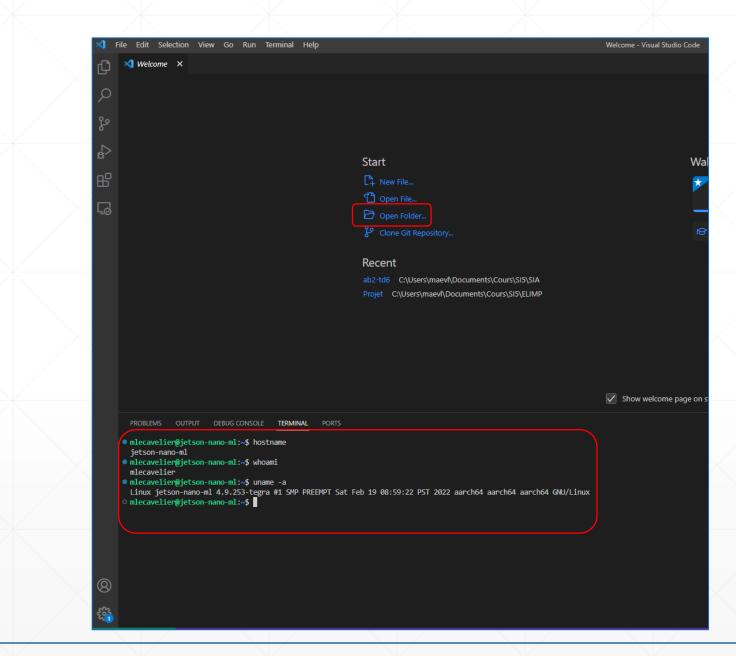
Taper deux fois sur Entrée

5.



Welcome - Visual Studio Code

----|
Press 'Enter' to confirm your input or 'Escape' to cancel



## Des questions?

Nous sommes joignables par mail à tout moment, n'hésitez pas!

Enseignants: Maëva LECAVELIER – <u>maeva.lecavelier@gmail.com</u> & Michael CHATOEV – <u>michaelchatoev@gmail.com</u>