

Guillaume RIO

Compte rendu 17^{ème} séance

Tout d'abord j'ai réalisé la coque du robot en bois :

Tout d'abord j'ai découpé avec la découpe laser

Puis j'ai réalisé les trous pour les moteurs, les capteurs, ect...

Puis j'ai réalisé un protocole de communication entre la carte Arduino et la jetson nano (j'ai défini un système sur papier par exemple si la jetson envoie « distance » l'Arduino envoie la distanceμ.

Et j'ai résolu un problème de communication la reception sur la jetson était particulièrement long