

- Encore des problèmes d'installation
- Entraînement de l'IA sur 50 epoch (minimum 5min par epoch donc c'est long)
- Aide oumnia sur le code du bras
- Ensuite j'ai utilisé la caméra afin de faire une vidéo et capturer des images et les sauvegarder (pour les envoyer à l'IA après)
- Ensuite, j'ai commencé à réaliser la map qui nous permettra de visualiser les déplacements de notre robot et aussi de ne pas retourner dans les zones déjà visité
Ici en rouge les murs et en bleu les déplacements du robot

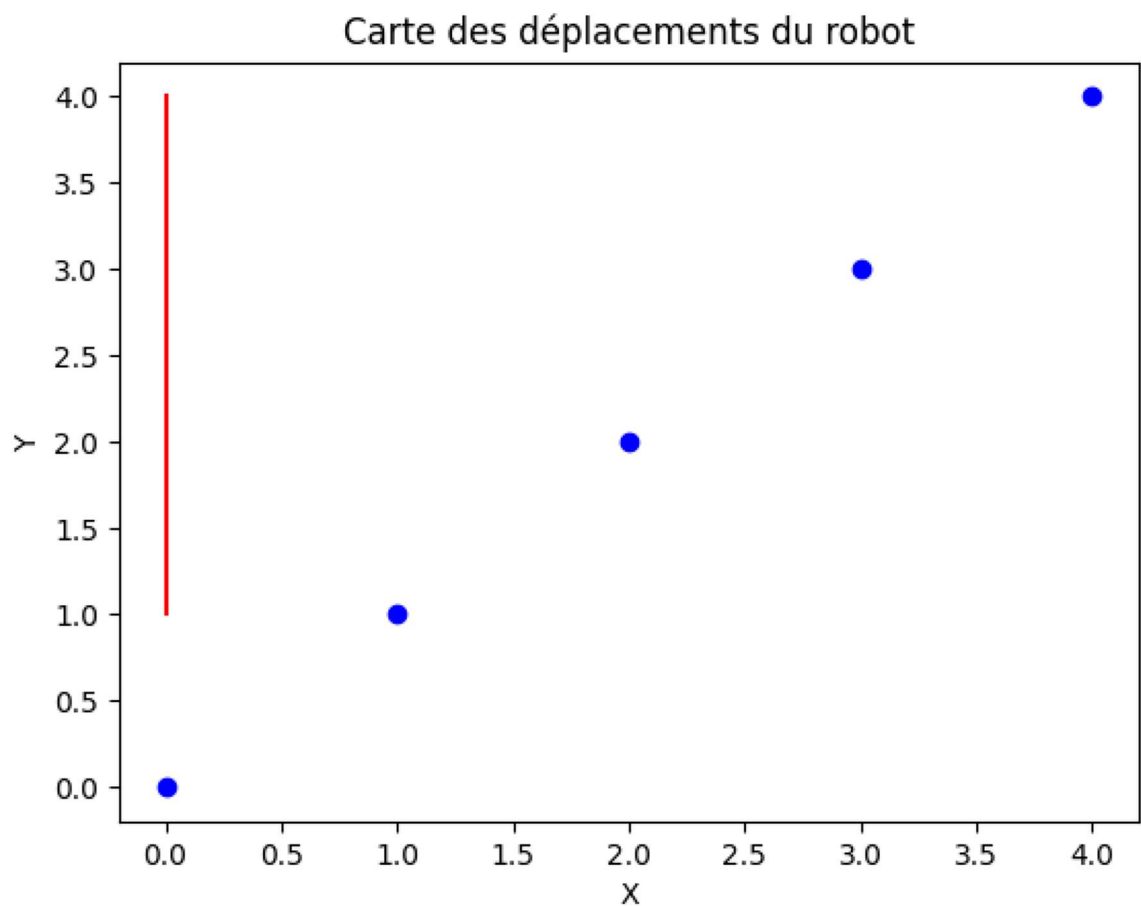
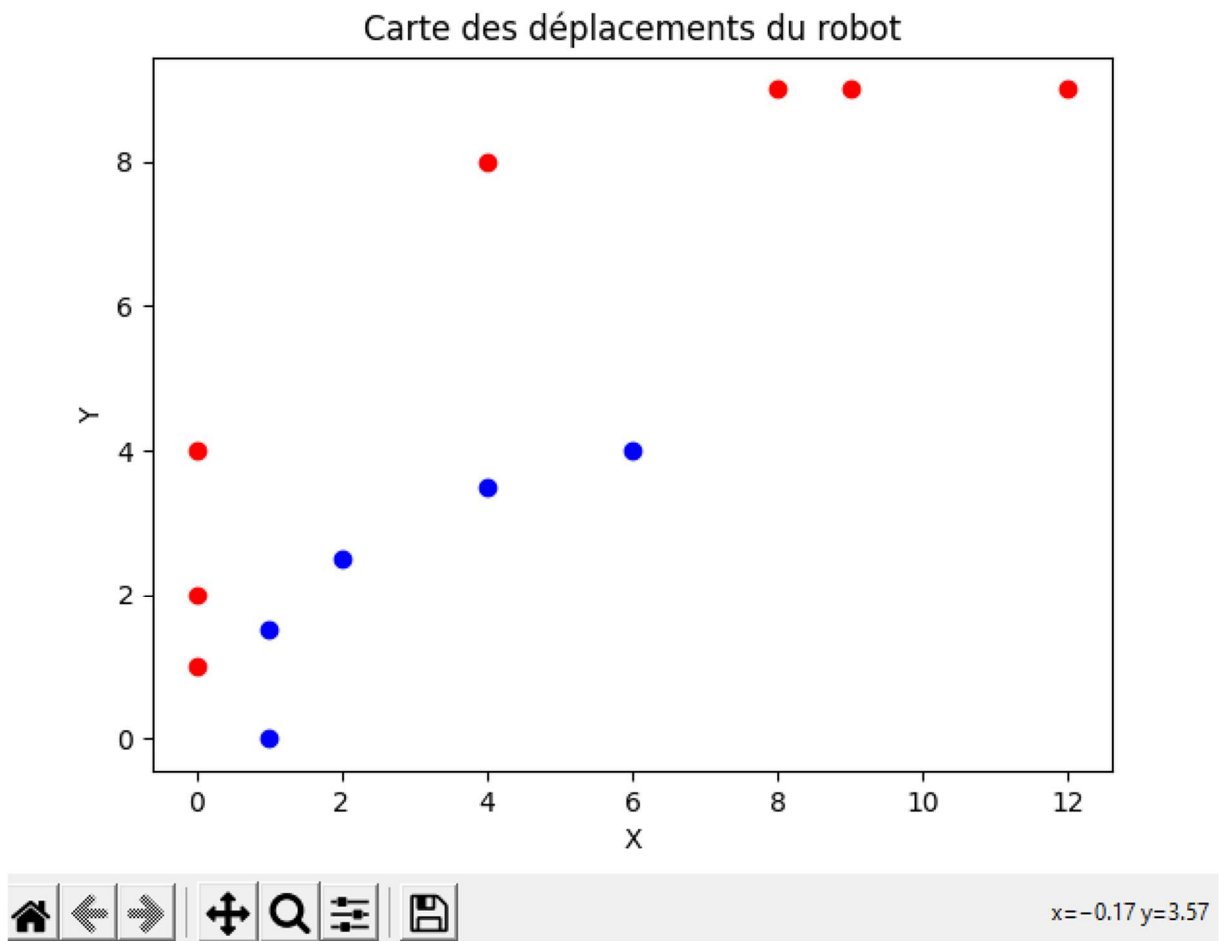


Figure 1



- Je vais ajouter une vérification entre les points définis comme des obstacles avant de tracer les lignes
- Ensuite je configure la communication UART afin d'obtenir des informations des cartes avec la carte