

Guillaume RIO

Compte rendu 9^{ème} séance

Tout d'abord j'ai testé ma fonction pour éviter les obstacles, il y avait des petits problèmes que j'ai corrigé et maintenant notre robot évite les obstacles.

Ensuite, j'ai réalisé des soudures sur la carte nvidia pour connecter la carte arduino et la nvidia.

J'ai ensuite cherché à savoir comment alimenter la carte nvidia lorsqu'elle est sur le robot ? Et je n'ai pas trouvé la réponse, je dois donc envoyer un message sur un forum nvidia et attendre leur réponse.

Enfin j'ai fait communiquer la carte nvidia et arduino en communication série.