

Guillaume RIO

Compte rendu 5^{ème} séance

Tout d'abord j'ai intégré le programme de la caméra de souris et la led rouge avec les programmes précédents (les moteurs et les capteurs de distance). Ainsi, maintenant lorsque le robot se déplace on possède une position approximative depuis son départ. (Seulement en X et Y et il peut y avoir des perturbations si notre robot monte ou décent une pente)

Ensuite, je me suis connecté en série à la carte nvidia jetson nano à l'aide de putty.

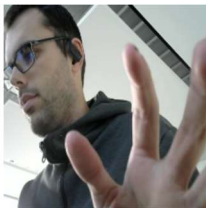
J'ai installé un conteneur docker afin de pouvoir utiliser JupyterLab

```
pompier@pompier-desktop:~$ ./docker_dli_run.sh
allow 10 sec for JupyterLab to start @ http://10.0.0.55:8888 (password dlinano)
JupyterLab logging location: /var/log/jupyter.log (inside the container)
```

En utilisant jupyter pour coder, j'ai fait fonctionner la caméra en mode photo et vidéo.

```
[6]: import ipywidgets
from IPython.display import display
from jetcam.utils import bgr8_to_jpeg

image_widget = ipywidgets.Image(format='jpeg')
image_widget.value = bgr8_to_jpeg(image)
display(image_widget)
```



Ensuite je voulais commencer à réaliser de l'intelligence artificiel mais je n'ai pas réussi à installer Torch, je possède ce message d'erreur lors de l'importation.

```
/usr/lib/python3.6/ctypes/__init__.py in __init__(self, name, mode, handle, use_errno, use_last_error)
346
347     if handle is None:
--> 348         self._handle = _dlopen(self._name, mode)
349     else:
350         self._handle = handle

OSError: libcurand.so.10: cannot open shared object file: No such file or directory
```

Il y a surement un conflit entre les versions de cuda torch et python, je tenterai de résoudre ce problème lors de la prochaine séance.