Compte rendu 16^{ème} séance

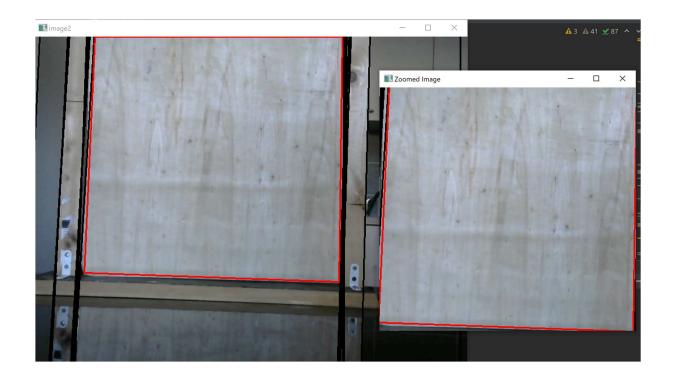
• Faire une fonction qui détermine si on est devant une porte, pour ce faire on détermine l'aire d'une forme possédant une couleur différente et si elle est suffisamment grande on garde l'image)



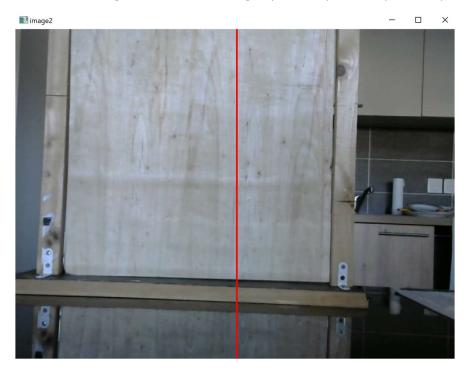
• Faire fonctionner l'algorithme sur la porte que l'on a designer



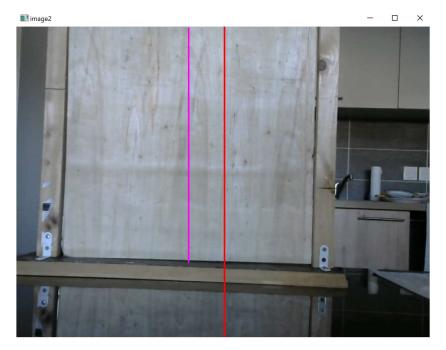
• Découper la zone pour analyser la zone considéré comme une porte



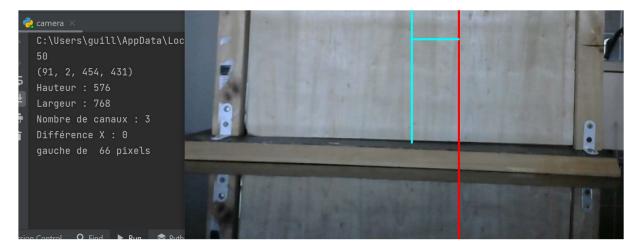
• Tracer une ligne au milieu de l'image (qui correspond à la position que regarde la robot



• Une ligne sur notre rectangle



Ainsi ici la fonction dit au robot de tourner à gauche d'un certain nombre de pixel, afin d'avoir un ordre d'idée de la vitesse à laquelle il faut tourner



• Faire communiquer la jetson nano et la carte arduino par uart pour échanger des informations

```
pompier@pompier-desktop:/mnt/sd/IA$ vim ser.py
pompier@pompier-desktop:/mnt/sd/IA$ python ser.py
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
b"Hello jetson, voici le message que tu m'as envoye hello from jetson\n"
```

Donc ici la jetson nano envoie un message « hello » et la carte arduino répond en renvoyant le message

- Contrôler le robot depuis la jetson nano (la jetson dit au robot de tourner ou avancer)
- Ajout d'une stratégie pour se diriger vers le milieux de la porte