

# **RAPPORT DE SEANCE N°11**

**Le 29/03/2024**

**Aimée BOUKAMBA**

**ROBO3**

## **Résumé de la séance**

- Connexion série entre Arduino et python
- Démarrage de la base du robot

## **Déroulement de la séance**

### **➤ Connexion série entre Arduino et Python**

L'une des fonctions du robot Facio est le tri des foules. En outre il doit pouvoir reconnaître des personnes et donc renvoyer l'information une fois la personne reconnue. Ce retour d'information est la fois visuel (faire briller des LEDS) et auditive (le robot doit dire "reconnue" ou "inconnue"). Après avoir apporté de nouvelles modifications à mon code reconnaissance faciale, je me suis donc concentrée sur la connexion entre Arduino et python en utilisant la librairie serial.

A la fin de mon code python, un booléen contenu dans la variable 'val' est renvoyé pour signifier si oui ou non, la personne est reconnue. L'objectif de mon code "série" est donc de récupérer les valeurs de 'val' et en fonction, faire briller ou la LED verte ou la LED rouge.

**Problèmes rencontrés :** Comme vous le verrez sur le code disponible sur le github, les LED ne doivent pas s'allumer simultanément. Cependant, c'est ce que j'ai observé. De plus, j'ai une permission déniée sur le port USB sur lequel la carte Arduino est connectée.

### **➤ Démarrage de la base du robot**

Le problème que je rencontre en ce moment est mon troisième étage qui dépend majoritairement du cours sur la Jetson. Je ne peux donc pas tester

mon code déplacement autonome puisque le capteur avant posé sur le troisième étage n'est pas raccordé au reste. J'ai donc écrit un code pour tester que les deux moteurs bien mais l'un d'entre eux ne tourne pas.