

RAPPORT DE SEANCE N°9

Le 21/02/2024

Aimée BOUKAMBA

ROBO3

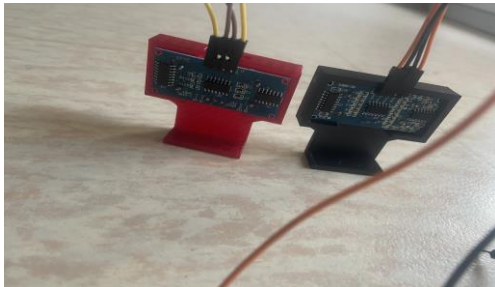
Résumé de la séance

- Assemblage des nouveaux capteurs ultrason
- Découverte de la carte Jetson nano
- Modification du code pour rouler
- Conceptions du support de caméra et dernier étage

Déroulement de la séance

➤ Assemblage des nouveaux capteurs ultrason

J'ai commencé cette séance en assemblant les nouveaux capteurs ultrasons que j'ai imprimés la semaine dernière au reste du robot.



(En rouge, les capteurs trop petits et en noir, la version corrigée)

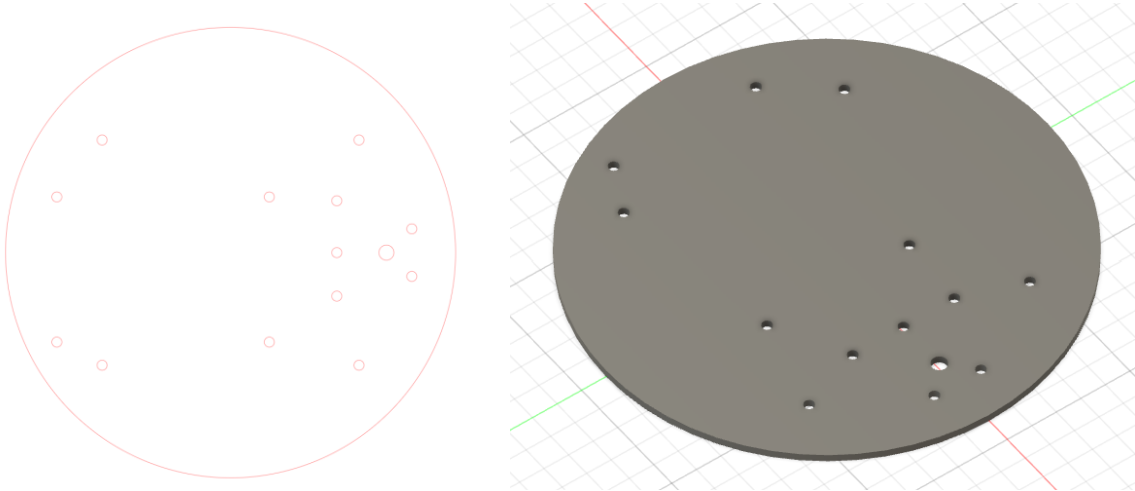
➤ Découverte de la carte Jetson

La carte Jetson nano est un petit ordinateur qui contiendra le code de détection faciale open CV pour contribuer à l'autonomie du robot. Grâce à la chaîne YouTube "Code With Aarohi" et le site [Jetson Nano Developer Kit \(nvidia.com\)](https://developer.nvidia.com/jetson-nano-developer-kit), qui expliquent comment installer les bibliothèques nécessaires et comment utiliser la carte, j'ai une idée du fonctionnement de cette dernière. Cependant, la carte communique grâce par un écran sortie d'ordinateur via HDMI et mon ordinateur portable a malheureusement un écran type entrée. Je me suis renseignée pour avoir un ordinateur fixe de la salle d'informatique mais je ne l'aurais que la semaine d'après donc report de la première utilisation de la carte.

➤ **Modification du code pour rouler**

Le code pour rouler disponible dans la rubrique CODE_SOURCE a été amélioré mais peut pas encore être testé pour les memes raisons que la semaine dernière. [Code-source/Déplacement autonome at main · aimeedboukamba/Code-source \(github.com\)](https://github.com/aimedboukamba/Code-source)

➤ **Conceptions du support de caméra et dernier étage**



Le dessin du dernier étage à découper au Laser avec les trous de vissage du support de la caméra, de la carte Jetson nano et du capteur ultra son avant.

Le support de la caméra Logitech n'est pas encore au point.