**Rapport de séance n°12**

GRESSARD Josselin

12 mars 2024

Robotique

Objectif de la séance : Fixation du support pour la caméra jetson + test moteur

Une image contenant câble, fils électriques, Appareils électroniques, machine

Description générée automatiquementUne image contenant fils électriques, Appareils électroniques, outil, Ingénierie électronique

Description générée automatiquement

Au cours de cette séance, j’ai fixé la caméra Jetson sur son support (pivot qui pourra être réglé en fonction de l’utilisateur devant le robot).

La caméra jetson sera fixé sur le support noir qui est fixé au bâti, afin de ne pas avoir trop de câble qui se balade devant le robot.

Dans un deuxième temps avec Mathis, nous avons commencé par tester les moteurs avec nos anciens codes afin de faire tourner le robot, avancer et reculer. Puis dans un deuxième temps nous avons optimisé ces codes pour qu’il y ait moins d’erreur lorsque nous transférerons les informations de la carte Jetson .

Une image contenant texte, capture d’écran, Police, nombre

Description générée automatiquementUne image contenant texte, capture d’écran, Police, nombre

Description générée automatiquement

Objectif de la prochaine séance : Au cours de la prochaine séance nous aurons fait le cours sur la carte Jetson. Nous pourrons donc transférer les informations de la caméra Jetson et donc commencer à faire rouler le robot en fonction de l’utilisateur devant le robot.