

# Lab Notebook MSC

Baptiste Rouger

15 février 2018

## Table des matières

15 Jan 2018	2
16 Jan 2018	2
17 Jan 2018	2
18 Jan 2018	2
19 Jan 2018	2
20 Jan 2018	3
29 Jan 2018	3
30 Jan 2018	3
31 Jan 2018	3
01 Fev 2018	4
02 Fev 2018	4
05 Fev 2018	4
06 Fev 2018	4
12 Fev 2018	5
15 Fev 2018	5
A Creation du film à partir des images	6
B Analyse des images de la nutation	6

## 15 Jan 2018

- Début d'installation sur le PC
- Cassage de ArchLinux
- Rangement de la salle de manip et mise en place de la salle de manip
  - Raccourcissement des plus longues barres de la cage qui gênaient.
  - Réorganisation de la salle
- Lecture de la review de Mathieu

Comment la température ambiante influence la fermeture des feuilles ?

Comment la fermeture des feuilles affecte la température de celles-ci ?

## 16 Jan 2018

- Installation de Debian sur le PC
- Installation des logiciels importants sur le PC
- Mise en place de la première manip test pour la **nutatation** : début à **15h52**, fin à **10h42** le 17 Jan 2018. Les données sont situées sur Alfred : /mnt/data/manip/Baptiste/test\_16-01-2018. J'ai utilisé la plante "Abby" pour réaliser cette manip. Photo toutes les 90 secondes.

## 17 Jan 2018

- Arrêt de la manip **test\_16-01-2018** à **10h42**
- Arrosage des plantes
- Récupération des données de la manip
- Création du film à partir des données de la manip (*cf* PROTOCOLE A)
- Réalisation du script **analysisScript.py** qui, à partir de photos stockées dans un dossier, réalise la timeline d'une ligne de pixel et la converti en image binaire

Le lien pour la vidéo : <http://uptobox.com/5x80eimcd7xu>

Le résultat du script **analysisScript.py** :

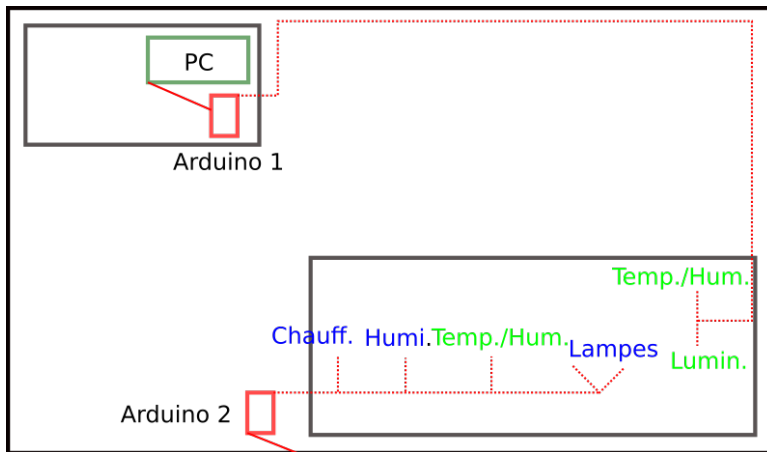


## 18 Jan 2018

- Début d'une deuxième manip pour observer la nutation (sur un plus long terme). Début à environ 12h30 (**heure pc décalée ? ? ? ?**). Il fait 24.2°C dans la pièce, 49% d'humidité. On utilise la plante "Béa". Les numéro de protocole sont :
  - arduino : 21608
  - photos : 21821
- Création du script appelé **anSc3.py** qui utilise la librairie skimage pour analyser les images et réaliser le graphe de mouvement.

## 19 Jan 2018

Je me suis penché sur le problème du maintien de la température et de l'humidité de la salle de manip avec Arduino (ainsi que la photopériode). J'ai pris en compte la mesure de ces données. Schéma :



## 20 Jan 2018

J'ai refait le focus sur la jeune feuille, il n'était évidemment plus bon au bout de ces 2 jours et demi.  $\Rightarrow$  Il serait intéressant de voir si l'auto focus pourrait compenser intelligemment cela.

Pour les scripts, je vais essayer de trouver la position du centre de la tige en utilisant une moyenne pondérée par le nombre de pixels consécutifs

J'ai modifié les scripts : je les ai séparé en deux : `TL.py` sert à créer l'image de la timeline, `Trajec.py` sert à récupérer la position moyenne de la tige. On peut entre les deux scripts retailer l'image.

## 29 Jan 2018

J'ai travaillé sur les scripts d'analyse de l'image, de récupération de la trajectoire et d'analyse en ondelette de ces trajectoires. J'ai découpé chaque étape et je les ai mises dans des scripts précédents qui prennent différents arguments (*cf* PROTOCOLE B).

J'ai fini le robot arduino qui contrôle la température, l'humidité et les lampes. Je le teste pour la nuit.

## 30 Jan 2018

Il y avait un problème dans le robot de contrôle. J'ai dû modifier le code d'une part (problème de LOW et HIGH en output pour les relais). De plus, j'ai dû installer la librairie Time sur le pc de la salle de manip. J'ai vérifié que cela fonctionnait bien quelques minutes. Le nouveau code arduino pour le robot est joint dans le dépôt : `arduino_Stat.ino`.

J'ai remarqué que la lampe numéro 2 (au dessus de la cage) ne fonctionne plus.

## 31 Jan 2018

Le robot de contrôle était encore buggé. Il se trouve que les relais se bloquent parfois et restent en position de contact alors qu'ils devraient couper le courant. Cela n'arrive que quand on branche la grosse lampe. Peut-être tire-t-elle trop de courant pour notre carte de relais. Il faudra voir si la carte est théoriquement capable de supporter les intensités que nous lui faisons traverser.

J'ai également retravaillé les codes d'analyse d'images. Ils sont toujours découpés en trois parties, mais maintenant on peut spécifier plusieurs lignes à `1-TL.py` pour éviter d'avoir à relancer le process des images trop de fois. Par ailleurs, j'utilise maintenant `numpy.savetxt` pour sauver la trajectoire en csv dans `2-Traj.py`, ainsi que `numpy.loadtxt` pour la charger dans `3-WL.py`. J'ai aussi nettoyé le code de tous les commentaires de débogage inutiles.

## 01 Fev 2018

Le robot de contrôle semble avoir grillé la lampe d'aurore ! De plus, il semble qu'avec le temps l'horloge de l'arduino se décale. Je vais essayer de voir de combien en combien de temps. Pour cela, j'ai pris un screen avec l'heure de l'arduino et l'heure du PC. Celui-ci se situe dans le dossier Pictures de manip.

On a réparé le robot, il fonctionne actuellement avec uniquement la lampe de jour et le chauffage. On a branché à la fois l'arduino et la plaque de relais avec des transfos, plus lien usb.

J'ai lancé une manip avec deux plantes : Béa et Clara. Début à 17h58. Il fait 24 °C, la température est régulée par le robot. On a pas encore refait l'arduino chargé de capter la température, l'humidité et la luminosité, donc ces données ne seront pas présentes.

## 02 Fev 2018

J'ai refermé le robot de contrôle qui doit marcher normalement. J'ai changé le code arduino pour que le chauffage fonctionne aussi quand  $\text{minute} \% 5 = 1$  car la température descendait.

J'ai aussi commencé à faire le robot de mesure de la température, humidité et luminosité. Pour l'instant il n'y a que la luminosité qui fonctionne, avec un code pris dans les exemples d'adafruit. Il me faut une résistance pour monter le capteur de température et d'humidité.

## 05 Fev 2018

Le robot a planté pendant la nuit, la température ce matin dans la salle était de 312 °C. De plus, on a une grosse chute de l'humidité (environ 30%).

La manip de Clara a bougé hors du cadre le 04 à partir de la photo 9h48. Je l'ai donc arrêtée ce matin vers 11h. J'ai lancé la conversion en film (elle ne semble pas avoir beaucoup bougé), ainsi que l'analyse d'image.

J'ai refait le focus pour la manip avec Béa.

Il me semble que l'on ne pourra pas utiliser plus d'un capteur de luminosité avec Arduino car celui ci se fixe dans des pins spéciaux (vers les 6 mâles groupés).

On a aussi installé le relai statique pour alimenter le nouveau chauffage, pour voir si ceux là fonctionnent mieux que les relais mécaniques.

## 06 Fev 2018

La température était trop faible dans la pièce ce matin. Il semble qu'il faille mettre le chauffage à fond car sinon il ne fonctionne pas tout le temps (à 4 il est souvent éteint alors qu'il est censé être allumé). De plus, comme j'avais peut que cela ne régule pas bien, j'ai également remis le chauffage 2 minutes toutes les 5 minutes (2' chauffe, 3' repos) avec arrêt si la température est supérieure à 24 °C.

J'ai rempoté toutes les petites caramboles (18) dans de plus grands pots. J'ai mis au fond des pots une épaisseur de tissu pour éviter que la terre de bruyère ne s'en aille. Puis une couche de billes d'argile. Ensuite un mélange de billes d'argile et de terre de bruyère (environ un volume de billes pour 5-6 volumes de terre). Enfin, une couche de terre de bruyère seule. J'ai ajouté à chaque fois un peu de la terre du pot d'origine près des racines.

J'ai arrosé et complété la terre qui manquait. J'ai laissé un peu de terre de bruyère dans un pot dans la salle au cas où on ait besoin de compléter les pots à nouveau.

Les nouvelles plantes s'appellent :

- |            |             |             |              |
|------------|-------------|-------------|--------------|
| 1. Athéna  | 6. Fortuna  | 11. Khnoum  | 16. Pan      |
| 2. Borée   | 7. Gaïa     | 12. Léto    | 17. Qébahout |
| 3. Chloris | 8. Hygie    | 13. Maïa    | 18. Rê       |
| 4. Déméter | 9. Io       | 14. Nyx     |              |
| 5. Éos     | 10. Jupiter | 15. Ouranos |              |

## 12 Fev 2018

J'ai oublié d'inscrire que le 08 Fev 2018, j'ai lancé une manip avec deux plantes : Béa et Clara. Je crois qu'elles ont beaucoup bougé pendant la prise de photos. L'expé est toujours en train de tourner.

J'ai cherché comment faire fonctionner nos 2 capteurs de luminosité en même temps sur le même arduino. Il semble donc qu'on puisse relier les broches SCL des deux capteurs ensemble avec une résistance, de même pour SDA. J'ai trouvé cette info sur <http://www.learningaboutelectronics.com/Articles/Multiple-I2C-devices-to-an-analog-digital-converter.php>

## 15 Fev 2018

Lancement d'une manip avec deux plantes : Diana et Jupiter. Je l'ai lancée à 12h11.

Il y a eu beaucoup de changements dans les scripts d'analyse des images. Maintenant, pour créer la timeline, il faut cliquer dans les images à la hauteur de la ligne que l'on veut prendre. L'intervalle entre 2 "picking" est une des entrées du script. De plus, le script prend en entrée deux indices pour crop l'image de manière à réduire la taille du total et avoir une distinction de la tige plus nette. cf PROTOCOLE B pour plus de détails sur l'utilisation.

J'ai aussi enlevé le deuxième script 2-Traj.py car ceci est fait dans le premier à présent.

# Protocoles

## A Creation du film à partir des images

1. On utilise Thunar pour renommer nos fichiers pour que leurs noms soient une suite numérotée ininterrompue (eg. 001.jpg, 002.jpg, etc)
2. On utilise la commande `ffmpeg -framerate 40 -i %04d.jpg -c:v libx264 -profile:v high -crf 20 -pix_fmt yuv420p output.mp4`

Les fichiers à utiliser sont donnés par l'option `-i`, on peut changer le framerate (ici 40 images par secondes).

## B Analyse des images de la nutation

1. On a mis toutes les photos du film dans un dossier. On récupère le chemin d'accès à ce dossier.
2. On utilise la commande : `python 1-TL.py Path ReadEvery WindowScale XStart XStop SpacePic` avec `Path` est la localisation du dossier, `ReadEvery` est l'intervalle auquel on veut cliquer sur les photos pour sélectionner la ligne, `WindowScale` est un coefficient pour diminuer la taille de l'image affichée, `XStart` est le pixel à partir duquel on veut crop l'image, `XStop` est le pixel jusqu'auquel on veut crop l'image, et `SpacePic` est l'intervalle de temps entre les images.
3. Enfin `python 2-WL.py Path CSV` avec `Path` la localisation du dossier, `CSV` le nom du fichier csv créé par `2-Trajec.py`