Tutoriel fait et installation linux & dependencies sur la VM oracle ENSEm

Review du code de louis

test divers de ros2 sous tutoriel

test rviz sur robot fonctionnel

### **GMAPPING mapping**

roslaunch limo\_bringup limo\_start.launch pub\_odom\_tf:=false

roslaunch limo\_bringup limo\_gmapping.launch

Pour faire le mapping et potentiellement se debrouiller

voir toute la suite pour le mapping et se diriger etc

Plusieurs parties à explorer:

-Partie Autom, calcul des solutions (ou les valeurs des constantes etc)

-Partie Autom/Algo, calcul et demonstration theoriques des mouvements du robot

-Partie Full algo, Utilisation de Ross et des divers systemes de guidages afin d’avoir