Réunion avec Thibault Toralba

Objectif :

Apprendre récupérer les données des capteurs infrarouges qui détectent la position des drones dans notre espace de pilotage.

Résultat :

T.Toralba nous a fourni une adresse IP qui permet à nos PC de se connecter au cameras.

Il nous a aussi fourni un tutoriel à suivre pour se récupérer les données des caméras : https://tuw-cpsg.github.io/tutorials/optitrack-and-ros/