# INF3995 – Projet de conception d’un système informatique

# Rapport hebdomadaire d'avancement de projet

Équipe numéro 204: Semaine du 15 au 21 février

# Faits saillants de la présente semaine

* Avancement de la programmation du robot
* Héritage de tâches en retard

# Avancement des tâches non complétées de la présente semaine

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **No de la tâche** | **Nom de la tâche** | **Responsable** | **Date de début** | **% avancement** | **Remarques** |
| #3 | UI: Affichage d’une carte sur l’interface utilisateur | Alexandre Morinvil | 20 février 2021 | 75% |  |
| #17 | ROBOT: Déterminer ou récupérer la vitesse des drones | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #19 | ROBOT: Regrouper l’état sur d’un drone individuel avec (état de mission, vitesse, niveau de batterie) | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #18 | ROBOT: Transmettre en continue les observations d’un drone à la station au sol | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #8 | ROBOT: Estimer la distance entre les drones et la station au sol a travers de RSSI | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #9 | Robot: Etablir un protocole P2P entre les drones | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #11 | Argos: Implémenter un protocole de communication P2P | Alexandre Talens | 15 février 2021 | 20% | Difficultés rencontrées |
| #10 | Argos: Simulation avec 4 drones | Julio Dandjinou | 15 février 2021 | 90% | Travail complété, manque révision du code |
| #4 | Serveur/Argos: Implementation d’un mécanisme de communication entre environnement réel et argos | Julio Dandjinou | 17 février 2021 | 15% | Difficultés rencontrées |
| #12 | Argos: Implementer un algorithme décentralisé pour l’exploration | Julio Dandjinou | -- | 0% | Manque de temps |
| #5 | Server : Diffuser l'etat de la flotte en mode broadcast | Emilie Vaudrin | 20 février 2021 | 80% | Difficultés rencontrées |
| #2 | UI : Interfacage des button take off et Return to base | Emilie Vaudrin | 16 février 2021 | 90% | Complété, il manque de faire une merge resquest |
| #14 | UI: Ajust our page with angular material | Emilie Vaudrin | 15 février 2021 | 90% | Complété, il manque de faire une merge resquest |
| #7 | Generer une carte a partir des observations des drones | Farid el fakhry | 15 fevrier | 90% | Complété, il manque de faire une merge resquest |
| #13 | ARGOS: generer aleatoirement des mure | Farid el Fakhry | 21 | 20% | En cours |

# Tâches réalisées complètement durant la présente semaine

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **No de la tâche** | **Nom de la tâche** | **Responsable** | **Date de début** | **Date de fin** | **Remarques** |
|  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |

# Tâches planifiées pour la semaine prochaine

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **No de la tâche** | **Nom de la tâche** | **Responsable** | **Date de début prévue** | **Remarques** |  |
| #28 | Serveur: Enregistrer les cartes générées dans la base de données | Emilie Vaudrin | 25 février 2021 | Tâche qui demande que la base de données soit implémenter |  |
| #16 | Robot : Mettre en place un environnement de tests pour le code embarqué | Emilie Vaudrin | 23 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #15 | Serveur : Transmission périodique (2Hz) de l’état de la flotte à tous les clients | Emilie Vaudrin | 21 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #27 | Serveur installer un système de base donnée | Emilie Vaudrin | 23 février 2021 |  |  |
| #30 | Robot: Faire un décollage minimal | Alexadndre Talens | 23 février 2021 | Tache permettant de s’assurer que les moteurs du robot fonctionnent bien |  |
| #22 | [ARGOS: Paramétrer les capteurs de distances d’ARGoS pour simuler des « ranging decks »](https://gitlab.com/polytechnique-montr-al/inf3995/20211/equipe-204/alfred/-/issues/22) | Julio Dandjinou | 23 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #31 | Argos: Implémenter algorithme de retour a la base | Julio Dandjinou | 23 février 2021 |  |  |
| #25 | [ARGOS: Transmettre en continue les observations des capteurs d’un drone à la station centrale (pour la génération de cartes)](https://gitlab.com/polytechnique-montr-al/inf3995/20211/equipe-204/alfred/-/issues/25) | Julio Dandjinou | 23 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #24 | ARGOS: Regrouper l’état d’un drone individuel avec (état de mission, vitesse, niveau de batterie) | Julio Dandjinou | 23 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #12 | Argos: Implementer un algorithme décentralisé pour l’exploration | Julio Dandjinou | 23 février 2021 | Tâche en retard |  |
| #1 | UI : Affichage de l’état de la flotte des drones | Alexandre Morinvil | 24 février 2021 | Tâche en retard |  |
| #3 | UI: Affichage d’une carte sur l’interface utilisateur | Alexandre Morinvil | 20 février 2021 | Tâche en retard |  |
| #23 | ARGOS : Déterminer ou récupérer la vitesse des drones | Alexandre Morinvil | 23 février 2021 | Tâche héritée |  |
| #29 | Serveur : Diffuser ll’état de la carte en conception | Alexandre Morinvil | 25 février 2021 |  |  |
| #26 | UI : Affichage en temps réel de la carte en cours de génération | Alexandre Morinvil | 27 février 2021 |  |  |
|  |  |  |  |  |  |

# Remarques générales sur le travail planifié pour la semaine prochaine :

* Objectif : rattraper notre retard des taches des 2 semaines précédentes
* L’environnement de tests de notre simulateur ARGoS, de notre serveur ainsi que de notre code embarqué en C n’est pas encore mis en place. Il devient donc urgent de le mettre en place pour pouvoir compléter nos tâches à 100% en incluant nos tests.