

INF3995 – Projet de conception d'un système informatique

Rapport d'avancement de projet – Équipe 106

Remise : 20 octobre 2025

Tâches réalisées durant la semaine

- Anis Menouar
 - 1. Avancement générale de la cartographie au niveau de la simulation et de la réalité
- Arnaud Grandisson
 - 1. Correction des fichier permettant d'ajouter des namespace sur la cartographie
 - 2. Test des modifications en condition réel et en simulation
 - 3. Ajustement des différent launch files de simulation et de conditions réel
- Matis Roux
 - 1. Correction du dockerfile afin de permettre le lancement de l'application depuis docker-compose
- Sarah Aksas
 - 1. Crédit de l'interface utilisateur pour la page des logs de débogage
- Félix Paillé Dowell
 - 1. Fait un essai technique pour le mapping avec la librairie “*cartographer*” pour essayer de régler les problèmes de mapping
- Patrick Léonnel Nzudom Ketchateu
 - 1. Préparation du site web pour recevoir fichiers pgm et yaml du ros2 gmapping
 - 2. Retouches UI

Les enjeux majeurs rencontrés

- Difficultés à cartographier avec un namespace sur un robot. Nous arrivions à obtenir une carte lors de l'utilisation des noms par défaut mais lorsque l'on ajoutait un namespace plus rien ne fonctionnait. Il était difficile d'obtenir des résultats concluants étant donné que nous avions peu de connaissance sur le fonctionnement de la librairie “*slam_toolbox*”.

Le plan d'action pour la semaine en cours :

1. Entamer la combinaison des deux cartes produites en une carte globale.
2. Réaliser l'affichage de la carte sur le site web.
3. Commencer à déterminer une logique d'exploration pour la réalisation de la carte
4. Synchroniser le lancement de l'exploration avec le début d'une mission