

# **INF3995 – Projet de conception d'un système informatique**

## **Rapport d'avancement de projet – Équipe 106**

**Remise : 24 novembre 2025**

### **Tâches réalisées durant la semaine**

- Anis Menouar
  1. Création de la logique d'affichage des positions des robots en tout temps
  2. Développement d'une solution concernant la fusion des maps en physique
  3. Utilisation du package Zenoh pour multi-robot en physique.
- Arnaud Grandisson
  1. Développement de la solution du requis de l'éditeur de texte.
  2. Utilisation du package Zenoh pour multi-robot en physique.
  3. Application des connaissances réseaux pour optimiser le bridge des topics et services ROS
- Matis Roux
  1. Travail sur le docker pour y inclure le bridge ROS2 lors de l'initialisation du serveur
  2. Travail pour créer un DNS local pour avoir une connexion automatique lors du lancement du bridge en mode routeur
- Sarah Aksas
  1. Préparation du plan complet de la présentation orale et du modèle PowerPoint.
  2. Revue de l'interface selon les 10 heuristiques de Nielsen.
- Félix Paillé Dowell
  1. Stockage des cartes de mission sur la base de données.
  2. Affichage des cartes précédentes sur la page logs.
  3. Refactor du stockage de missions sur la BD: logique déménagée du client vers le serveur.
- Patrick Léonnel Nzudom Ketchateu
  1. Disponibilité du site web sur différents appareils
  2. Docker Compose (commande unique de lancement)

### **Les enjeux majeurs rencontrés**

- La fusion des cartes sur les robots physiques n'est pas totalement fonctionnel (décalage des cartes) en raison de la différence des positions initiales des robots en physique vs en simulation

### **Le plan d'action pour la semaine en cours :**

1. Faire davantage de tests sur les robots physiques
2. Avoir terminé tous les requis obligatoires et optionnels pour le RR
3. Préparer la présentation oral du RR