

INF3995 – Projet de conception d'un système informatique

Rapport d'avancement de projet – Équipe 106

Remise : 3 novembre 2025

Tâches réalisées durant la semaine

- Anis Menouar
 - 1. Avancement sur les murs/obstacles de la simulation
 - 2. Avancement sur l'exploration autonome des robots
- Arnaud Grandisson
 - 1. Correction et implémentation de Nav2 en condition physique et simulation
 - 2. Implémentation du package robot_localization afin d'améliorer la qualité de la carte
- Matis Roux
 - 1. Database creation to store missions via MongoDB
 - 2. Some fix on the docker but still not working for all members of the team
- Sarah Aksas
 - 1. Mise à jour des issues sur GitLab
 - 2. Analyse des solutions pour l'affichage et la visualisation des logs
- Félix Paillé Dowell
 - 1. Connection cartographie avec site-web via websockets
- Patrick Léonnel Nzudom Ketchateu
 - 1. Utilisation de occupancy grid pour afficher la carte sur le site-web
 - 2. Améliorations de points du PDR

Les enjeux majeurs rencontrés

- Plusieurs examens et remises pour tous les membres de l'équipe
- Problèmes de coordination et de redistribution des membres; nous avons abandonné le docker-compose et la combinaison des cartes pour ce sprint. Nous pensons avoir fait un assez bon prototype des deux pour le CDR.

Le plan d'action pour la semaine en cours :

1. Continuer l'affichage de la carte sur le site-web et intégration avec nav2 pour envoyer des trajets.
2. Avoir un environnement 3d initial sur la simulation. Pas encore générée aléatoirement.
3. Améliorer la qualité de la carte en condition physique à travers l'implémentation d'un filtre ekf