1-gazebo sensor plugins : module externe pour simuler les mesures d’un récepteur uwb

2-rosmsg : module définissant les message utilisées par notre système ROS

3-tuto2: module principale contient les scénarii de simulation et les noeud ros et un collecteur des données (inputs) prochainement on développera le model deep learning

4-data:les donnee utilisees pour l apprentissage

5-notebook : version jupyter de la model deep learning pour plus tester le code