

1 Travail réalisé à ce jour

- Communication entre ROS et les automates Schneider 1 et 2 (au préalable configurés : entrées, sorties et adresse IP).
- Actionnement des aiguillages à l'aide de ROS.
- Première réalisation d'une commande à l'aide de ROS en suivant la forme de celle réalisée par le groupe d'étudiants qui ont fait la simulation de la ligne transitive :
 - Un nœud ROS "automates" qui récupère les entrées et écrit les sorties de chaque automate.
 - Un nœud ROS "commande" qui réunit toutes les entrées en un seul message et toutes les sorties en un deuxième message pour communiquer avec le troisième nœud.
 - Un nœud ROS "scénario" qui contient la MEF du cahier des charges souhaité.

Cependant cette commande n'a pas été testée encore.

2 Travail qu'il reste à faire

- Tester au plus vite un cahier des charges simple pour évaluer la vitesse d'exécution et essayer de connaître précisément le délai entre la commande et l'exécution.
- Essayer de faire communiquer des nœuds ROS sur plusieurs machines pour savoir si l'on pourrait faire une commande distribuée.
- Modifier la commande créée pour qu'elle puisse commander aussi bien la simulation que la maquette.
- Commencer le rapport en proposant tout d'abord un plan prévisionnel.