

Rapport Semaine 7

20 au 24 mai 2024

Mardi 21 mai

J'avais réalisé un script pour communiquer les positions de mes objets et je les transmets par socket python. Le problème étant que je veux récupérer les données via le topic directement, c'est-à-dire que je fais un script C++ qui se souscrit au topic ROS ou j'envoie les données de position, et qui les inscrit dans un fichier XML lisible par NetAnim.

Sur le papier ça fonctionne mais j'ai un problème d'import de lib, puisque je peux devrais faire ce script dans un environnement NS3 mais en même temps dans mon package catkin ros-ns3-bridge, qui possède la lib me permettant de m'abonner à des topics ROS. Donc j'ai continué « l'exploration » dans le code source.

(la différence est en fait qu'il y a rosns3 le module que j'ai installé dans NS3, et rosns3-bridge paqueté via catkin externe à NS3)

Mercredi

Sur la même dynamique que le jour précédent j'ai essayé de réaliser ce script en réglant mes problèmes de dépendances, j'ai essayé plusieurs modifications dans les cmakefiles, de créer des packages catkin différents etc, mais je n'ai pas eu de résultats probants.

Jeudi

J'ai continué mes recherches pour faire marcher mon script C++, mais finalement j'ai décidé de faire marcher ma simulation NetAnim avec mon autre méthode c'est-à-dire envoyer les données de position via des sockets UDP, et les récupérer via mon module rosns3 implémenté dans NS3. C'est fonctionnel mais encore approximatif car j'ai un fichier xml cohérent mais la lecture de la simulation est assez buguée.

Vendredi

J'ai finalement réussi à faire un script qui permet le déplacement d'un seul node et qui fait une simulation correcte, il y a encore un problème de grille à régler, et je vise à améliorer l'optimisation du script.