

Rapport Semaine 5

6 au 10 mai 2024

Lundi 6 avril

J'ai terminé le tutoriel pour la majeure partie pour l'utilisation de NS3. J'ai fait plusieurs essais de compilation, j'ai testé plusieurs simulations NS3, et j'ai testé NETANIM également. Ensuite j'ai commencé à l'installation du module ROS-NS3 sans succès.

Mardi 7 mai

J'ai réussi à installer le module finalement, avec plusieurs essais concluants. Ensuite j'ai créé un script qui théoriquement agit sur les nœuds et topics ROS mais je n'arrive pas à le faire fonctionner et je suis bloqué. En effet lors de la compilation, les classes que j'ai utilisé du module ROS NS3 ne sont pas reconnues et je n'ai pas encore trouver de solution. En parallèle j'ai créé des scripts python qui créent des nœuds ROS et publient dessus, ou publient sur des nœuds existants, notamment un signal « avancer ».

Vendredi 10 mai

Étant en télétravail, je réalise la documentation sous forme de transparents du fonctionnement détaillée de CARLA ROS Bridge. J'ai réalisé plusieurs schémas et écrit plusieurs pages.