

Rapport Projet 3A 27/10/23

LUCENAC Thomas

Durant cette semaine j'ai pu finir l'installation de l'architecture NS3-RTMaps-Carla.

NS3 fonctionnait déjà mais ce n'était pas le cas de RTMaps et Carla.

J'ai tout d'abord installé en dual boot une machine ubuntu 20.04 LTS car RTMaps, Carla ainsi que ROS fonctionne sur cette version. Cela a réglé de nombreux problèmes lors des installations.

J'ai donc pu lancer Carla sans problème et avoir le résultat attendu étant le suivant lors de l'exécution du fichier ./CarlaUE4.sh :



J'ai aussi réussi à lancer RTMaps et prendre connaissance de l'interface de celui-ci suite à une réunion avec Monsieur Ledy.

Pour lancer RTmaps il suffit d'entrer la commande `rtmaps` dans un terminal et RTMaps s'ouvrira. Lors du début du projet il est indiqué d'utiliser la commande `easy_install` afin d'installer le fichier d'API de RTMaps mais celle-ci ne fonctionnait pas. Cela provoqué une erreur lors de l'import du module Carla permettant la communication avec Carla lors de l'exécution des simulations RTMaps. J'ai pu régler ce problème en installant manuellement le fichier permettant d'utiliser la bonne librairie en fonction de la version installée de Python mais je rencontre toujours des problèmes lors du lancement des fichiers `.rtd` de RTMaps.

J'ai aussi pu installer le bridge ROS permettant de communiquer avec RTMaps. Nous ne pouvons pas utiliser le bridge ROS2 car nous utilisons la version Noetic de ROS n'étant donc compatible qu'avec la version ROS1 du bridge.