

Rapport Semaine 6

13 au 17 mai 2024

Lundi 13 mai

J'ai essayé de faire fonctionner ROS avec NS3 en agissant sur un topic ROS depuis NS3 sans succès.

Mardi 14 mai

J'ai terminé la doc de fonctionnement, et ensuite après notre entrevue j'ai continué à étudier le code source du module rosns3.

Mercredi 15 mai

J'ai réalisé un script qui python dans mon package ROS qui envoie des messages via des sockets à NS3 qui les reçoit dans un autre script utilisant le module rosns3.

Jeudi 16 mai

J'ai essayé de collecter les données de position des objets dans un fichier XML pour ensuite les utiliser dans Netanim mais le résultat est moyen. Ensuite j'ai décidé de changer d'approche en envoyant les données sur des topics ROS /robotx_currentstate avec le Waypoint (position, velocity, acceleration) pour les avoir ensuite dans NS3.

Vendredi 17 mai

J'ai réussi à envoyer les données Waypoint sur le topic via un script python après un peu de recherche dans le code source. J'ai essayé de faire le fichier xml.