

11/04

Installation de ROS avec Mathias et Nino sans oublier de formater la carte SD et de déplacer le répertoire /home vers la carte SD. On ne peut pas avancer sur la programmation du robot avant d'avoir réussi à faire fonctionner ROS ce qui bloque notre progression. En attendant, j'ai travaillé sur l'amélioration du lidar pour le faire fonctionner en 3D. La solution la plus rapide est de refaire les pièces avec la bonne précision et en rallonger les supports car actuellement, il y a trop de frictions ce qui complique la rotation du rotor et bloque le fonctionnement des servos-moteurs (et donc pas de 3D) .