

Réunions

Nous aurons une réunion de 30 minutes tous les vendredis à 9H45

Contenu

Le sujet de chaque réunion portera sur l'avancement de la semaine passée ainsi que les tâches à traiter pour satisfaire le prochain jalon.

Compte-rendus des réunions

13 septembre 2024

Paul : Configuration IDE OK + Recherches personnelles sur qu'est ce que l'IoT + Comment ça fonctionne + Compréhension des modules à notre portée.

Melvin : Wiki Configuration + Gestion des erreurs (cas à risques) Branche pour tester la compilation du projet.

Mélo die : Semaine dernière -> Dolibarr exploration de l'api -> Page Wiki + Cas d'API pour tester sur Postman Issue create software documentation

Yanis : Documentation matériel dans wiki, résolution de l'initialisation de l'IDE.

20 septembre 2024

Résumé du travail passé

Mélo die : Partie documentation librairies (mettre au propre) + Archi (software), divisé par composants. Question : Définir l'emplacement du capteur de présence + Comment s'assurer qu'un colis soit le bon afin d'axer le bras vers le bon entrepôt.

Yanis : Intégration du MVP côté code (composant moteur, recherches à approfondir pour avoir le comportement du moteur demandé -> tourner dans un sens sans s'arrêter).

Melvin : RAS -> Revoir listing des risques

Paul : Document stratégie de test + Intégration du MVP côté code (Lecteur RFID OK).

Tâches réalisées

Spécification des fonctionnalités et de la batterie de test dans le document "Stratégie de tests". Ajout de détails sur la spécification technique.

27 septembre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : Specs techniques -> Schéma machines à états + Reprises des specs fonctionnelles.

Yanis : Recherches sur comment lancer la batterie de tests isolés.

Melvin : Specs techniques -> Schéma machines à états

Paul : RAS

Tâches réalisées

04 octobre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : Montée de compétences sur le servomotor, implémentation soon.

Yanis : Stepmotor OK → POC fait sur une autre branche.

Melvin : Reprise des travaux sur l'inclusion des diagrammes dans la génération de PDF. OK

Paul : Continuité et détails des fonctions de tests.

Futures focalisations

- MVP

Questions à poser Follow-UP

- Peut-on utiliser un capteur à ultrasons pour vérifier si un colis est passé en fin de chaîne ?
- Où/comment le placer ?

Compte rendu FU :

- Plutôt satisfait,
- revoir le diagramme de composant + revoir la verticalité sur les diagrammes d'état,
- Passage état configuration à production → demander à l'utilisateur confirmation pour lancement du système et donc du tapis roulant. (notion de sécurité humaine),
- mode maintenance, pouvoir donner accès aux users de lancement de chaque test. (non prioritaire),
- revoir la notion de DNS par rapport à l'exposition du web server de l'ESP32, essayer de retrouver l'IP du contrôleur pour l'afficher sur l'écran,
- reprendre et implémenter le sensor. Définir son emplacement, sa fiche hardware etc..

25 octobre 2024

Retours Session de tests

Ce qu'on a réussi à faire :

- GRBL
 - Définir la vitesse pour que les colis avances sans interruption
 - Sur la broche **XBBAA**
- Servomoteur
 - Définir les angles pour diriger vers le bon entrepôt
 - Pas possible de configurer la vitesse
 - Sur la broche **1SVG**
- RFID
 - Lire un colis statique
 - Identifié peu importe où on le met

Problématiques :

- Faire fonctionner le GRBL et le RFID en même temps
- Comment placer le capteur à ultrasons ?

08 novembre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : prise de l'issue servomotor, Yanis était dessus aussi en parallèle

Yanis : servomotor → angle et vitesse OK (code poussé), recherche sur le moteur et son fonctionnement → en cours.

Melvin : CI sur la compilation du projet OK, API Dolibarr → PR clarifiée OK.

Paul : Rien, sorry guys.

15 novembre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : Pas d'avancé majeure. Travail à faire sur le switch des différents modes.

Yanis : Fix des problèmes du moteur principal.

Melvin : Pas d'avancé. Travail à faire sur le mode configuration → Utiliser la librairie pour créer le formulaire.

Paul : Début du document Maintenance Manual. Reste sur cette lancée et modification des diagrammes de machines à état.

21 novembre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : Mode maintenance version 1 OK. Soucis avec le RFID

Yanis : Revu PR Melvin

Melvin : Configuration du micro contrôleur avec l'interface web → manque le reset.

Paul : Continuation du document Maintenance Manual. Modification des diagrammes de machines à état pour les dépendances.

OBJECTIFS

- Mode maintenance → tester unitairement chaque modules et sa documentation (manuel d'utilisation)

Mélodie sur mode maintenance

Yanis, fixer les problèmes du moteur → OK

Melvin, Dolibarr et refacto, mode configuration

Paul, documentation et manuel utilisateur, refaire les corrections du FU précédent, revoir les dépendances entre les machines à état (refaire sur Lucid)

20 décembre 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : RAS, part sur le servomotor et essaie de mettre en place la machine à état

Yanis : Capteur RFID de fin de course, Refacto du code, intégration d'un simulateur.

Melvin : Mode prod machine à état Dolibarr OK. Pré-implémentation des autres machines à état (RFID et servomotor).

Paul : Fix de la position par défaut du servomotor OK.

INFO → Warehouse de défaut à droite. Cas de deux colis ayant le même tag RFID et collé, pas de gestion d'erreur.. Obligation de garder une distance, à compléter et à documenter.

10 janvier 2024

Résumé du travail passé

Mélodie : Servomotor et sa vitesse de déplacement OK, vérification de Dolibarr RFID sortir sur la coordination OK. (Tout en mode production).

Yanis : Simulateur OK.

Melvin : Mode production avec machines à état OK. Revu des diagrammes et corrections de ceux-ci.

Paul :