

# 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 avancent 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.