Travail réalisé pour l’instant

**Mahdi, Marwen et Mariam :** recherche sur l'odométrie / Suivre la formation sur ROS et y profiter pour pour résoudre le problème de la localisation du robot dans son espace de travail.

**Mahdi et Marwen:**  Avancement sur le développement du script de déplacement et de rotation du robot.

**Ma :** réussir à implémenter la détection des obstacles dans la simulation ROS

**Gabriel :** modification de l'algorithme A\* selon nos besoins (la possibilité de se déplacer sur la diagonale et l'élimination des tours non nécessaires)

**Aurélien:** Avancement sur le site Web

**Mouin et Mohamed:** Avancement sur le développement de l’interface graphique