

Date de séance : 15/03/2023

Compte Rendu APP robot Séance 6 :

Présence :

Léglise, Cloé	Présent
Sangouard, Marine	Présent
Dindelli Dylan	Présent
Benhima, Mehdi	Présent
Jenny, Camille	Présent
Mison, Jules	Présent
Ruiz, Florian	Présent

Description des objectifs du semestre :

- Atteindre les objectifs fixés pour le niveau 2.
- Etablir la liaison entre les différentes parties de notre projet.
- Essayer de mettre notre projet en marche avec des situations pratiques.

Objectifs de la séance :

Serveur : Réussir l'envoi de message

Déplacement Pepper : fin détection intersection

Algorithme de plus court chemin : finir partie serveur et partie aldebaran

Travail effectué :

Serveur :

- réalisation de différents tests pour l'affichage des plans

Déplacement Pepper :

- tests sur les capteurs gauches et droits de Pepper pour les distances aux murs
- réalisation des plages de fonctionnement des capteurs et d'utilisation pour les intersections
- début bloc présentation des salles (prochain objectif)
- tests de la détection d'intersections

Algorithme de plus court chemin :

- fin de l'algorithme de plus court chemin
- ajout de la possibilité d'aller d'un étage à un autre
- réglage de bugs
- modification bloc aldebaran afin de faire coïncider les informations transmises

Problèmes rencontrés :

- problèmes d'encodage (UTF8, partie serveur)
- problème de communication entre le programme python et le serveur Java
- problème de sortie d'un bloc chorégraphie
- Pepper ne s'arrête pas lors de la détection de l'intersection.

A faire :

- corriger les bug sur la détection d'intersection.
- Mettre tout le code de l'ago de plus court chemin dans un quel fichier.
- Régler les problèmes d'encodage pour le serveur.